

SINUMERIK

SINUMERIK 828D, SINAMICS S120 Alarmes

Manuel de diagnostic

Avant-propos

Consignes de sécurité
élémentaires

1

Introduction

2

Alarmes CN

3

Alarmes de cycles

4

Alarmes IHM

5

Alarmes SINAMICS

6

Alarmes d'entraînements et
de périphérie

7

Alarmes AP

8

Réactions du système

9

Annexe

A

Valable pour le logiciel de la commande
SINUMERIK 828D Version
du logiciel CNC 4.7 SP1
SINAMICS S120 4.7

01/2015
6FC5398-8BP40-5DA2

Mentions légales

Signalétique d'avertissement

Ce manuel donne des consignes que vous devez respecter pour votre propre sécurité et pour éviter des dommages matériels. Les avertissements servant à votre sécurité personnelle sont accompagnés d'un triangle de danger, les avertissements concernant uniquement des dommages matériels sont dépourvus de ce triangle. Les avertissements sont représentés ci-après par ordre décroissant de niveau de risque.



DANGER

signifie que la non-application des mesures de sécurité appropriées **entraîne** la mort ou des blessures graves.



ATTENTION

signifie que la non-application des mesures de sécurité appropriées **peut entraîner** la mort ou des blessures graves.



PRUDENCE

signifie que la non-application des mesures de sécurité appropriées peut entraîner des blessures légères.

IMPORTANT

signifie que la non-application des mesures de sécurité appropriées peut entraîner un dommage matériel.

En présence de plusieurs niveaux de risque, c'est toujours l'avertissement correspondant au niveau le plus élevé qui est reproduit. Si un avertissement avec triangle de danger prévient des risques de dommages corporels, le même avertissement peut aussi contenir un avis de mise en garde contre des dommages matériels.

Personnes qualifiées

L'appareil/le système décrit dans cette documentation ne doit être manipulé que par du **personnel qualifié** pour chaque tâche spécifique. La documentation relative à cette tâche doit être observée, en particulier les consignes de sécurité et avertissements. Les personnes qualifiées sont, en raison de leur formation et de leur expérience, en mesure de reconnaître les risques liés au maniement de ce produit / système et de les éviter.

Utilisation des produits Siemens conforme à leur destination

Tenez compte des points suivants:



ATTENTION

Les produits Siemens ne doivent être utilisés que pour les cas d'application prévus dans le catalogue et dans la documentation technique correspondante. S'ils sont utilisés en liaison avec des produits et composants d'autres marques, ceux-ci doivent être recommandés ou agréés par Siemens. Le fonctionnement correct et sûr des produits suppose un transport, un entreposage, une mise en place, un montage, une mise en service, une utilisation et une maintenance dans les règles de l'art. Il faut respecter les conditions d'environnement admissibles ainsi que les indications dans les documentations afférentes.

Marques de fabrique

Toutes les désignations repérées par ® sont des marques déposées de Siemens AG. Les autres désignations dans ce document peuvent être des marques dont l'utilisation par des tiers à leurs propres fins peut enfreindre les droits de leurs propriétaires respectifs.

Exclusion de responsabilité

Nous avons vérifié la conformité du contenu du présent document avec le matériel et le logiciel qui y sont décrits. Ne pouvant toutefois exclure toute divergence, nous ne pouvons pas nous porter garants de la conformité intégrale. Si l'usage de ce manuel devait révéler des erreurs, nous en tiendrons compte et apporterons les corrections nécessaires dès la prochaine édition.

Avant-propos

Documentation SINUMERIK

La documentation SINUMERIK comporte les catégories suivantes :

- Documentation générale
- Documentation utilisateur
- documentation constructeur/S.A.V.

Informations complémentaires

Sous le lien www.siemens.com/motioncontrol/docu figurent des informations sur les thèmes suivants :

- Commande de documentation / vue d'ensemble de la documentation
- Liens complémentaires pour télécharger des documents
- Utilisation en ligne de la documentation (manuels / recherche d'informations)

Pour toute question concernant la documentation technique (par ex. suggestions, corrections), envoyez un courriel à l'adresse suivante :

docu.motioncontrol@siemens.com

My Documentation Manager (MDM)

Sous le lien suivant, vous trouverez des informations vous permettant de composer votre propre documentation machine spécifique à l'OEM, sur la base des contenus Siemens :

www.siemens.com/mdm

Formation

Pour des informations relatives à l'offre de formations, vous pouvez consulter le site :

- www.siemens.com/sitrain
SITRAIN - formations de Siemens pour les produits, systèmes et solutions du secteur de l'automatisation
- www.siemens.com/sinutrain
SinuTrain - logiciel de formation pour SINUMERIK

FAQ

La Foire Aux Questions se trouve dans les pages Service&Support sous Support Produit. <http://support.automation.siemens.com>

SINUMERIK

Des informations relatives à SINUMERIK figurent sous le lien suivant :
www.siemens.com/sinumerik

Destinataires

Le présent manuel s'adresse aux :

- ingénieurs de projet
- techniciens de mise en service
- opérateurs de la machine
- techniciens de maintenance et de SAV

Utilité

Ce Manuel de diagnostic permet au groupe cible d'interpréter correctement les messages d'erreur et d'agir en conséquence.

Il offre au groupe cible une vue d'ensemble des différents diagnostics possibles et des outils de diagnostic existants.

Assistance technique

Vous trouverez les numéros de téléphone permettant d'obtenir des conseils techniques dans les différents pays sur Internet, à l'adresse <http://www.siemens.com/automation/service&support>

Sommaire

	Avant-propos.....	3
1	Consignes de sécurité élémentaires.....	7
1.1	Consignes de sécurité générales.....	7
1.2	Sécurité industrielle.....	8
2	Introduction.....	9
2.1	Utilisation du Manuel de diagnostic.....	9
2.2	Structure du Manuel de diagnostic.....	10
2.3	Plages de numéros des alarmes.....	14
2.4	Alarmes d'erreur système.....	16
2.5	Contacter l'assistance technique.....	17
3	Alarmes CN.....	19
4	Alarmes de cycles.....	427
5	Alarmes IHM.....	577
6	Alarmes SINAMICS.....	585
7	Alarmes d'entraînements et de périphérie.....	1215
8	Alarmes AP.....	1229
9	Réactions du système.....	1237
9.1	Réactions du système aux alarmes SINUMERIK.....	1237
9.2	Critères d'annulation des alarmes.....	1239
9.3	Réactions du système aux alarmes SINAMICS.....	1240
A	Annexe.....	1243
A.1	Liste des abréviations.....	1243
A.2	Vue d'ensemble de la documentation.....	1249
	Index.....	1251

Consignes de sécurité élémentaires

1.1 Consignes de sécurité générales

 ATTENTION
Danger de mort dû au non-respect des consignes de sécurité et aux risques résiduels
Le non-respect des consignes de sécurité et les risques résiduels figurant dans la documentation correspondante du matériel peuvent provoquer des accidents entraînant des blessures graves, voire mortelles.
• Respecter les consignes de sécurité figurant dans la documentation du matériel. • Tenir compte des risques résiduels pour l'évaluation des risques.

 ATTENTION
Danger de mort lié à des dysfonctionnements de la machine suite à un paramétrage incorrect ou modifié
Un paramétrage incorrect ou modifié peut entraîner des dysfonctionnements sur les machines, susceptibles de provoquer des blessures, voire la mort.
• Protéger les paramétrages de tout accès non autorisé. • Prendre les mesures appropriées pour remédier aux dysfonctionnements éventuels (p. ex. un arrêt ou une coupure d'urgence).

1.2 Sécurité industrielle

Remarque

Sécurité industrielle

Siemens commercialise des produits et solutions comprenant des fonctions de sécurité industrielle qui contribuent à une exploitation sûre des installations, solutions, machines, équipements et/ou réseaux. Ces fonctions jouent un rôle important dans un système global de sécurité industrielle. Dans cette optique, les produits et solutions Siemens font l'objet de développements continus. Siemens vous recommande donc vivement de vous tenir régulièrement informé des mises à jour des produits.

Pour garantir une exploitation fiable des produits et solutions Siemens, il est nécessaire de prendre des mesures de protection adéquates (par ex. concept de protection des cellules) et d'intégrer chaque composant dans un système de sécurité industrielle global et moderne. Tout produit tiers utilisé devra également être pris en considération. Pour plus d'informations sur la sécurité industrielle, rendez-vous sur cette adresse (<http://www.siemens.com/industrialsecurity>).

Veuillez vous abonner à la newsletter d'un produit particulier afin d'être informé des mises à jour dès qu'elles surviennent. Pour plus d'informations, rendez-vous sur cette adresse (<http://support.automation.siemens.com>).



ATTENTION

Danger dû à des états de fonctionnement non sûrs en raison d'une manipulation du logiciel

Les manipulations du logiciel (p. ex. les virus, chevaux de Troie, logiciels malveillants, vers) peuvent provoquer des états de fonctionnement non sûrs de l'installation, susceptibles de provoquer des blessures graves ou mortelles ainsi que des dommages matériels.

- Maintenez le logiciel à jour.
Vous trouverez des informations et la newsletter à ce sujet à cette adresse (<http://support.automation.siemens.com>).
- Intégrez les constituants d'entraînement et d'automatisation dans un concept global de sécurité industrielle (Industrial Security) de l'installation ou de la machine selon l'état actuel de la technique.
Vous trouverez de plus amples informations à cette adresse (<http://www.siemens.com/industrialsecurity>).
- Tenez compte de tous les produits mis en œuvre dans le concept global de sécurité industrielle (Industrial Security).

Introduction

2.1 Utilisation du Manuel de diagnostic

Le Manuel de diagnostic présente les alarmes/messages du domaine NC, IHM, AP et SINAMICS. Il est destiné à servir de manuel de référence et permet à l'opérateur de la machine-outil :

- d'évaluer correctement les situations exceptionnelles pouvant se présenter en cours de fonctionnement ;
- de savoir comment la machine-outil réagira par rapport à cette situation exceptionnelle ;
- d'utiliser les possibilités de poursuite de l'usinage après la situation exceptionnelle ;
- d'avoir des indications concernant des documents complémentaires.

2.2 Structure du Manuel de diagnostic

Alarmes NC / IHM / Entraînements / Périphérie / AP

Les descriptions des alarmes se trouvent au chapitre :

- Alarmes CN (Page 19)
- Alarmes IHM (Page 577)
- Alarmes d'entraînements et de périphérie (Page 1215)
- Alarmes AP (Page 1229)

Dans chaque chapitre, les descriptions des alarmes sont classées par ordre croissant des numéros d'alarme. La succession des numéros est discontinue.

Structure de la description des alarmes NC / IHM / entraînement / périphérie / AP

Les descriptions des alarmes se présentent comme suit :

<N° d'alarme> <Texte d'alarme>

Signification :

Réaction :

Remède :

**Poursuite du
programme :**

Chaque alarme est identifiée de manière univoque par le <Numéro d'alarme> et le <Texte d'alarme>.

La description des alarmes comporte les catégories suivantes :

- Explication
- Réaction
Voir chapitre : Alarmes CN (Page 19)
- Remède
- Poursuite du programme
Voir chapitre : Critères d'annulation des alarmes (Page 1239)

Alarmes SINAMICS

Les défauts et états détectés par les divers composants du groupe d'entraînement sont indiqués par le biais d'alarmes. Ces alarmes SINAMICS sont subdivisées en défauts et en alarmes proprement dites.

Les différences entre les défauts et les alarmes sont les suivantes :

Défaut	• Lorsqu'un défaut survient, la réaction au défaut correspondante est déclenchée. • L'élimination du défaut nécessite les mesures suivantes : – Elimination de la cause du défaut – Acquittement du défaut
Alarme	• Aucune réaction au défaut. • Les alarmes s'acquittent d'elles-mêmes, c'est-à-dire se réinitialisent automatiquement lorsque leur cause a été éliminée.

Les descriptions des alarmes SINAMICS se trouvent au chapitre : Réactions du système aux alarmes SINAMICS (Page 1240)

Structure des descriptions d'alarmes SINAMICS

Les descriptions des alarmes SINAMICS se présentent comme suit :

<N° d'alarme> <Emplacement> <Texte d'alarme>

Valeur de signalisation :

Objet entraînement :

Réaction :

Acquittement :

Cause :

Remède :

Chaque alarme est identifiée de manière univoque par le <Numéro d'alarme> et le <Texte d'alarme>.

L'<Emplacement> est une information affichée facultativement. Les emplacements peuvent être :

- nom de l'axe et numéro de l'entraînement, ou
- numéro de bus et d'esclave du composant PROFINET ou PROFIBUS DP concerné.

La balise <Emplacement> reste présente dans la description de l'alarme pour cette information facultative.

La description des alarmes SINAMICS comporte les catégories suivantes :

- Valeur de signalisation
Les informations figurant sous Valeur de signalisation expliquent la composition de la valeur du défaut ou de l'alarme.
Exemple :
Valeur de signalisation : N° de composant : %1, Cause : %2
Cette valeur de défaut ou d'alarme contient des informations sur le numéro de composant et sur la cause. Les variables %1 et %2 sont renseignées en fonction des circonstances par le logiciel de mise en service en mode en ligne.
- Objet entraînement
Pour chaque alarme (défaut/alarme), l'objet entraînement dans lequel cette signalisation est présente est indiqué. Une signalisation peut appartenir à un, à plusieurs ou même à tous les objets entraînement.
- Réaction
Indique la réaction standard en cas de défaut.
Voir chapitre : Réactions du système aux alarmes SINAMICS (Page 1240)
- Acquiescement
Voir chapitre : Réactions du système aux alarmes SINAMICS (Page 1240)
- Cause
La valeur de défaut / d'alarme est le plus souvent fournie sous forme de texte pour indiquer la cause de l'alarme.
- Remède

Bibliographie

Les alarmes sont expliquées plus en détail sous un numéro de paramètre à 5 chiffres dans le Manuel de listes SINAMICS S120/ S150.

La constitution des numéros de paramètres peut être déduite comme suit :

Dans le manuel de listes SINAMICS, les défauts et avertissements commencent par la lettre "F", suivie de 5 chiffres.

Exemple :

La description de l'alarme **207016** se trouve sous le défaut **F07016**.

Synchronisation de l'heure et de la date

Remarque

Synchronisation de l'heure

Les entraînements SINAMICS n'ont pas d'horloge temps réel. L'heure et la date de l'horloge SINAMICS sont synchronisées toutes les 10 secondes avec l'horloge temps réel SINUMERIK.

Après un changement de la date ou/et de l'heure de l'horloge temps réel SINUMERIK, il faut donc au maximum 10 secondes jusqu'à ce que la date et l'heure des entraînements SINAMICS soient resynchronisée.

Les alarmes SINAMICS survenant pendant ce délai (alarmes numéro 200000 – 299999) portent donc l'ancienne date/heure. Par contre, les alarmes SINUMERIK ,consécutives aux alarmes SINAMICS (alarmes numéro < 200000 et > 300000) portent déjà la nouvelle heure/ date.

Voir aussi

Réactions du système aux alarmes SINUMERIK (Page 1237)

2.3 Plages de numéros des alarmes

Les tableaux ci-après donnent une vue d'ensemble de toutes les plages de numéros réservées pour les alarmes/messages.

Tableau 2-1 Alarmes/signalisations CN

000.000 - 009.999	Alarmes générales	
010.000 - 19. 999	Alarmes de canal	
020.000 - 029.999	Alarmes d'axe/de broche	
	027.000 - 027.999	Alarmes pour Safety Integrated
030.000 - 099.999	Alarmes fonctionnelles	
	040.000 - 059.999	Réservé
	060.000 - 064.999	Alarmes de cycle SIEMENS
	065.000 - 069.999	Alarmes de cycle utilisateur
	070.000 - 079.999	Alarmes de cycles de compilation - constructeur et OEM
	080.000 - 084.999	Textes de message pour les cycles SIEMENS
	085.000 - 089.999	Textes de message pour les cycles utilisateur
	090.000 - 099.999	Réservé
	100.000 - 129.999	Système
	130.000 - 139.000	OEM
	140.000 - 199.999	Réservé

Tableau 2-2 Alarmes SINAMICS (défauts/alarmes)

201.000 - 203.999	Control Unit, régulation
204.000 - 204.999	Réservé
205.000 - 205.999	Partie puissance
206.000 - 206.899	Alimentation
206.900 - 206.999	Braking Module
207.000 - 207.999	Entraînement
208.000 - 208.999	Carte optionnelle
209.000 - 212.999	Réservé
213.000 - 213.020	Enregistrement de licences
213.021 - 213.099	Réservé
213.100 - 213.102	Protection de savoir-faire
213.103 - 219.999	Réservé
220.000 - 229.999	OEM
230.000 - 230.999	Composant DRIVE-CLiQ, partie puissance
231.000 - 231.999	Composant DRIVE-CLiQ, capteur 1
232.000 - 232.999	Composant DRIVE-CLiQ, capteur 2
	Remarque : Tout défaut détecté génère automatiquement une alarme si un capteur est paramétré en tant que système de mesure direct et n'intervient pas dans la régulation du moteur.

233.000 - 233.999	Composant DRIVE-CLiQ, capteur 3 Remarque : Tout défaut détecté génère automatiquement une alarme si un capteur est paramétré en tant que système de mesure direct et n'intervient pas dans la régulation du moteur.
234.000 - 234.999	Voltage Sensing Module (VSM)
235.000 - 235.199	Terminal Module 54F (TM54F)
236.000 - 236.999	Module Hub DRIVE-CLiQ
237.000 - 237.999	HF Damping Module (module d'atténuation)
240.000 - 240.999	Controller Extension 32 (CX32)
241.000 - 248.999	Réservé
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 (régulation de courant continu)

Tableau 2-3 Alarmes d'entraînements et de périphérie

300.000 - 399.999	Alarmes d'entraînements et de périphérie
-------------------	--

Tableau 2-4 Alarmes/messages AP

400.000 - 499.999	Alarmes AP générales	
500.000 - 599.999	Alarmes de canal	
600.000 - 699.999	Alarmes d'axe/de broche	
700.000 - 799.999	Domaine utilisateur	
800.000 - 899.999	Réservé	
	(810.001 - 810.009	Messages de défaut système)
900.000 - 965.999	Réservé	
966.000 - 999.999	Réservé	

2.4 Alarmes d'erreur système

Plage de numéros

Les alarmes suivantes signalent des erreurs système :

1000	1005	1013	1017
1001	1010	1014	1018
1002	1011	1015	1019
1003	1012	1016	1160

Les alarmes concernant les erreurs système ne feront pas l'objet d'une description plus détaillée dans ce manuel.

Si une telle erreur devait survenir dans votre système, veuillez contacter l'assistance téléphonique, voir chapitre Contacter l'assistance technique (Page 17)

2.5 Contacter l'assistance technique

Entrée en contact avec l'assistance technique

Le lien suivant vous permet d'entrer en contact avec un expert Siemens :

www.siemens.com/sinumerik/help → www.siemens.de/automation/support-request

Veillez joindre les informations suivantes pour un traitement rapide :

- Numéro d'alarme avec le texte d'alarme
- Description de l'action opérateur / du mode de fonctionnement avant le signalisation d'alarme
- Fichiers journaux (utiliser la combinaison de touches <Ctrl> + <Alt> + <D> pour en éditer une copie)

Maintenance sur site et autres interlocuteurs

Vous trouverez l'assistance téléphonique, des prestations de service et des interlocuteurs locaux sous :

www.siemens.com/sinumerik/contact → www.siemens.com/automation/partner

Informations complémentaires

Vous trouverez l'ensemble de la documentation SINUMERIK sous :

www.siemens.com/sinumerik/docu → <http://www.siemens.com/motioncontrol/docu>

L'assistance en ligne vous fournit des informations supplémentaires, telles que : Foires aux questions, informations produit, contributions aux forums :

www.siemens.com/sinumerik/support → www.siemens.com/automation/support

Alarmes CN

2000	Surveillance signe de vie AP
Description :	L'AP doit donner un signe de vie dans un laps de temps défini (PM 10100 \$MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT). En l'absence de celui-ci, l'alarme est déclenchée. Le signe de vie est une valeur de compteur sur l'interface interne CN/AP, qui est incrémentée par l'AP avec l'alarme déclenchée en l'absence de signe de vie dans la période de scrutation de 10 ms. Le NCK vérifie également de façon cyclique si la valeur indiquée par le compteur a été modifiée. L'AP doit donner un signe de vie dans un laps de temps donné. S'il ne le fait pas, l'alarme est déclenchée.
Réaction :	CN pas prête. Réaction d'alarme locale. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel / le service après-vente habilité. Contrôlez les bases de temps de surveillance dans PM 10100 \$MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT (valeur approximative : 100 ms). Identifier et éliminer la cause de l'erreur dans l'AP. (Analyse de la pile USTACK. Il n'y a pas d'entrée dans USTACK quand la réaction de la surveillance n'a pas été provoquée par un arrêt de l'AP mais par une boucle dans le programme utilisateur.) Cette alarme se produit aussi à la suite d'un arrêt de l'AP (arrêt de l'AP par l'outil de programmation, arrêt de l'AP par le commutateur de mise en service, arrêt de l'AP par une alarme) Si aucun de ces cas n'entre en considération, créer, à l'aide du message d'erreur, une demande d'assistance (Support Request) sous : http://www.siemens.com/automation/support-request
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
2001	L'AP n'a pas démarré
Description :	L'AP doit donner au moins un signe de vie dans le laps de temps défini dans le PM 10120 \$MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT (réglage par défaut : 1 s). L'AP doit donner au moins un signe de vie dans le laps de temps défini après sa mise sous tension.
Réaction :	CN pas prête. Réaction d'alarme locale. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	- Informez le personnel / le service après-vente habilité. Vérifier le temps de cycle de surveillance dans le PM 10120 \$MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT et l'adapter au premier cycle OB1. - Rechercher l'origine de l'erreur dans l'AP et l'éliminer (boucle ou arrêt dans le programme utilisateur). A l'aide du message d'erreur, créer une demande d'assistance (Support Request) sous : http://www.siemens.com/automation/support-request
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

2130	Sous-tension capteurs 5V/24V ou convertisseurs N/A 15V
Description :	L'alimentation des capteurs (5V/24V) ou des convertisseurs N/A (+/-15V) présente une défaillance.
Réaction :	CN pas prête. La CN passe en poursuite. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Référencer à nouveau les axes de ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informer le personnel/le service après-vente habilité. Rechercher un éventuel court-circuit au niveau des capteurs et de leur câblage (débrancher le câble ; ce défaut doit alors disparaître). Contrôler l'alimentation.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
2900	Redémarrage effectué avec retard
Description :	L'alarme signale un redémarrage retardé. Cette alarme ne survient que lorsque le redémarrage a été exécuté par l'IHM et lorsque le PM 10088 \$MN_REBOOT_DELAY_TIME a été choisi supérieur à zéro. L'alarme peut être inhibée avec le PM 11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 20.
Réaction :	CN pas prête. La CN passe en poursuite. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Réaction d'alarme non retardée.
Remède :	Voir PM10088 \$MN_REBOOT_DELAY_TIME et PM11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
3000	Arrêt d'urgence
Description :	La demande d'arrêt d'urgence est présente sur l'interface NCK/AP DB2600 DBX0.1 (stop d'urgence).
Réaction :	CN pas prête. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Réaction d'alarme non retardée.
Remède :	Informer le personnel/le service après-vente compétent. Eliminer la cause de l'arrêt d'urgence et acquitter l'arrêt d'urgence via l'interface AP/NCK DB2600 DBX0.2 (acquiescement de l'arrêt d'urgence). Vérifier si une came d'arrêt d'urgence a été accostée ou si un bouton d'Arrêt d'urgence a été actionné. Vérifier le programme utilisateur AP. Supprimer la cause de l'Arrêt d'urgence et acquitter l'Arrêt d'urgence par l'interface AP/CN DB2600 DBX0.2 (Acquiescement Arrêt d'urgence).
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4000	[Canal %1:] Paramètre machine %2 [%3] comporte un vide dans l'affectation des axes
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
Description :	L'affectation d'un axe machine à un canal par le biais du PM20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED ne doit pas comporter de vide. Au lancement du système (Power On), les vides sont détectés et signalés par une alarme.
Réaction :	CN pas prête. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Les indices des axes machine utilisés dans le canal doivent être introduits dans la table PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED sans blanc. Les blancs dans les axes de canal doivent être désactivés avec le PM 11640 \$MN_ENABLE_CHAN_AX_GAP. Informez le personnel/le service après-vente habilité. Configurer le PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED pour affecter les axes dans le canal sans blanc. En d'autres termes : affecter un axe machine au fur et à mesure que l'indice d'axe de canal augmente et ce, jusqu'à l'entrée d'un zéro (pas d'axe machine). Tous les PM d'indice plus élevé doivent aussi être renseignés par un 0. L'ordre des numéros des axes machine n'a aucune importance !
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
4001	[Canal %1:] Axe %2 défini pour plusieurs canaux dans param. machine %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = indice : numéro d'axe machine %3 = chaîne de caractères : descripteur de PM
Description :	Dans le PM spécifique aux canaux PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED [CHn, AXm]=x (n ... numéro de canal, m ... numéro d'axe de canal, x ... n° d'axe machine) un axe machine a été attribué à plusieurs canaux sans définir un canal maître pour cet axe. L'attribution d'un axe machine à plusieurs canaux est inutile dans des conditions normales. Une affectation multiple peut exceptionnellement être effectuée si un canal maître est défini pour cet axe. Un mot-clé (définition dans versions ultérieures du produit !) pourra permettre une affectation dans le programme pièce en fonction des nécessités de l'usinage.
Réaction :	CN pas prête. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Dans le PM spécifique aux axes, le PM 30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN [AXm]=n (m ... numéro d'axe machine, n ... numéro de canal), définir un canal maître pour les axes qui seront affectés par le programme alternativement à un canal ou à un autre.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
4002	[Canal %1:] Paramètre machine %2[%3] comporte un axe pas défini dans le canal
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = chaîne de caractères : descripteur de PM %3 = Indice : indice table PM

Description :	Seuls les axes activés dans le canal par le biais du PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED [kx]=m peuvent être déclarés comme axes géométriques ou comme axes de transformation ou d'orientation par le PM 20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB [gx]=k. Ceci est également le cas pour le PM 22420 \$MC_FGROUP_DEFAULT_AXES (gx : Indice d'axe géométrique, kx : Indice d'axe de canal, k : N° d'axe de canal, m : N° d'axe machine). Affectation des axes géométriques aux axes de canal PM 20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB (contient le n° d'axe canal k) : - Indice d'axe géométrique : 0, 1. 0, 2e canal : 1, 2. 0, 2e canal : 1 - Indice d'axe géométrique : 1, 1. 0, 2e canal : 2, 2. 0, 2e canal : 0 - Indice d'axe géométrique : 2, 1. 0, 2e canal : 3, 2. 0, 2e canal : 3 PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED (contient le n° d'axe machine m) : - Indice d'axe de canal : 0, 1. 0, 2e canal: 1, 2. 0, 2e canal : 4 - Indice d'axe de canal : 1, 1. 0, 2e canal: 2, 2. 0, 2e canal : 5 - Indice d'axe de canal : 2, 1. 0, 2e canal: 3, 2. 0, 2e canal : 6 - Indice d'axe de canal : 3, 1. 0, 2e canal: 7, 2. 0, 2e canal : 0 - Indice d'axe de canal : 4, 1. 0, 2e canal: 8, 2. 0, 2e canal : 0 - Indice d'axe de canal : 5, 1. 0, 2e canal: 0, 2. 0, 2e canal : 0 - Indice d'axe de canal : 6, 1. 0, 2e canal: 0, 2. 0, 2e canal : 0 - Indice d'axe de canal : 7, 1. 0, 2e canal: 0, 2. 0, 2e canal : 0 Seuls les axes activés dans le canal par le PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED [kx]=m peuvent être déclarés comme axes géométriques par le PM 20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB [gx]=k. gx ... indice d'axe géométrique k ... n° d'axe de canal kx ... indice d'axe de canal m ... n° d'axe machine
Réaction :	CN pas prête. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Corriger - soit le PM 20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB - soit le PM 24... \$MC_TRAFO_AXES_IN... - soit le PM 24... \$MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB... - soit le PM 22420 \$MC_FGROUP_DEFAULT_AXES - et/ou le PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED. Informez le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier et corriger le PM 20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB et le PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED. On se base sur la table PM, PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED, dans laquelle est reporté le numéro d'axe machine qui est spécifique au canal et qui doit être commandé par ce canal. Ces "axes de canal" ainsi générés reçoivent un nom par le biais du PM 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB et sont affectés à un axe géométrique par le biais du PM 20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB : cela se fait en entrant dans cette table PM l'axe de canal correspondant pour chaque axe géométrique.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4003 **Axe %1 Mauvaise affectation d'un canal maître dans param. mach. %2**

Paramètres : %1 = axe
 %2 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description :	Dans de nombreuses applications, il est utile d'exploiter un axe dans plusieurs canaux (axe C ou broche sur des machines double chariot/monobroche). Aux axes machine qui ont été définis dans plusieurs canaux avec le paramètre machine spécifique aux canaux PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED doit être affecté un canal maître avec le paramètre machine spécifique aux axes PM 30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN. Pour les axes activés dans un seul canal, le numéro de ce canal ou la valeur zéro doivent être entrés comme canal maître.
Réaction :	CN pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le PM20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED et/ou le PM30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4004 [Canal %1:] Paramètre machine %2 Axe %3 défini plusieurs fois en tant qu'axe géométrique

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = chaîne de caractères : descripteur de PM %3 = indice d'axe
Description :	Un axe ne doit être défini qu'une seule fois en tant qu'axe géométrique.
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Corriger PM20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4005 [Canal %1:] Le nombre maximal d'axes est dépassé. Limite %2

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = limite supérieure pour le nombre d'axes dans le canal
Description :	Le PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED permet de définir les axes machine autorisés à être utilisés dans ce canal. Le nombre d'axes actifs dans le canal est défini par la même occasion. Cette limite supérieure a été dépassée. Observation : Grâce à la fonction de désactivation des blancs dans les axes de canal, certains indices du PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED sont autorisés à rester inutilisés et ne comptent pas en tant qu'axes de canal actifs. Exemple : - 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 Ce canal exploite les cinq axes machine 1, 2, 3, 8, 7, c.-à-d. qu'il possède 5 axes de canal actifs.

Réaction : CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Adapter PM20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4006 Le nombre maximum d'axes activables est dépassé (limite %1).

Paramètres : %1 = nombre d'axes

Description : La somme des deux données optionnelles \$ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM et \$ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM ne doit pas excéder le nombre maximum d'axes présents dans le système.

Réaction : CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. La somme des deux données optionnelles \$ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM et \$ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM ne doit pas dépasser le nombre maximal d'axes (qui dépend du niveau de configuration).

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4009 Le paramètre machine %1%2 contient une valeur invalide

Paramètres : %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = Chaîne de caractères : une autre spécification, le cas échéant

Description : Une valeur a été entrée qui dépasse vers le bas ou vers le haut la plage prescrite ou la limite d'une variable, d'un paramètre machine ou d'une fonction.

Réaction : CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Entrer des valeurs correctes,

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4010 Paramètre machine %1[%2] contient descripteur incorrect

Paramètres : %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = Indice : indice table PM

Description :	Lors de la définition des noms dans les tables NCK pour : les axes machine, les angles d'Euler, les vecteurs de direction, les vecteurs normaux, les paramètres d'interpolation et les coordonnées des points intermédiaires, l'une des règles de syntaxe suivantes a été violée dans l'introduction du descripteur : - Le descripteur doit être une lettre adresse CN (A, B, C, I, J, K, U, V, W, X, Y, Z), éventuellement complétée par une extension numérique (840D : 1 - 99) - Le descripteur doit commencer par deux lettres majuscules quelconques mais pas par le signe \$ (réservé pour les variables système). - Le descripteur ne doit pas être un mot clé du langage CN (p. ex. POSA). Lors de la définition des noms pour les axes machine, une des règles de syntaxe suivantes a été violée dans l'introduction du descripteur : 1. Le descripteur doit être une lettre adresse CN (A, B, C, I, J, K, U, V, W, X, Y, Z), éventuellement complétée par une extension numérique. 2. Le descripteur doit commencer par deux lettres majuscules quelconques mais pas par le signe \$ (réservé). 3. Le descripteur ne doit pas être un mot clé du langage CN (p. ex. POSA).
Réaction :	CN pas prête. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Introduisez dans le PM indiqué et avec une syntaxe correcte le descripteur du nom défini par l'utilisateur. - Axes machine : PM 10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB - Angles d'Euler : PM 10620 \$MN_EULER_ANGLE_NAME_TAB - Vecteurs normaux : PM 10630 \$MN_NORMAL_VECTOR_NAME_TAB - Vecteurs de direction : PM 10640 \$MN_DIR_VECTOR_NAME_TAB - Paramètres d'interpolation : PM 10650 \$MN_IPO_PARAM_NAME_TAB - Coordonnées des points intermédiaires : PM 10660 \$MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB Informez le personnel/le service après-vente habilité. Introduisez dans le PM indiqué et avec une syntaxe correcte le descripteur du nom défini par l'utilisateur. Axes machine : PM 10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4011	[Canal %1:] Paramètre machine %2[%3] comporte un descripteur non valable
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = chaîne de caractères : descripteur de PM %3 = Indice : indice table PM
Description :	Lors de la définition des noms pour les axes géométriques et les axes de canaux dans les tables spécifiques aux canaux, l'une des règles de syntaxe suivantes a été violée dans l'introduction du descripteur : - Le descripteur doit être une lettre adresse CN (A, B, C, I, J, K, U, V, W, X, Y, Z), éventuellement complétée par une extension numérique (840D : 1 - 99). - Le descripteur doit commencer par deux lettres majuscules quelconques mais pas par le signe \$ (réservé pour les variables système). - Le descripteur ne doit pas être un mot clé du langage CN (p. ex. SPOS).
Réaction :	CN pas prête. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
 Dans le PM indiqué, introduire une syntaxe correcte pour le nom défini par l'utilisateur.
 - Axes géométriques : PM 20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB
 - Axes de canal : PM20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4012 Paramètre machine %1[%2] contient descripteur incorrect

Paramètres : %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
 %2 = indice : tableau PM

Description : Le descripteur choisi n'est pas valide. Les descripteurs valides sont les suivants :
 - AX1 - AXn : Descripteur d'axe machine
 - N1AX1 - NnAXm : Descripteur d'axe Link (NCU + axe machine), exclusivement pour extension 'Link-NCU' !
 - C1S1 - CnSm : Descripteur d'axe de conteneur (conteneur + emplacement conteneur), exclusivement pour extension 'conteneur d'axes'

Réaction : CN pas prête.
 Canal pas prêt.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Utiliser un descripteur correct.
Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4015 Conteneur d'axes %1, emplacement %2, emplacement %3 broche et axe mélangés

Paramètres : %1 = numéro conteneur d'axes
 %2 = emplacement du conteneur d'axes
 %3 = emplacement du conteneur d'axes

Description : Un conteneur d'axes peut renfermer soit des broches (35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX != 0) soit des axes (35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX == 0). Il ne peut pas contenir les deux à la fois. Les broches peuvent cependant être utilisées en mode Axe.

Réaction : CN pas prête.
 Canal pas prêt.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Le PM 35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX de tous les axes ou de toutes les broches doit être != 0 ou == 0.
Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4020 Descripteur %1 utilisé plusieurs fois dans param. machine %2

Paramètres : %1 = chaîne de caractères : descripteur
 %2 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description : Lors de la définition des noms dans les tables NCK pour : les axes machine, les angles d'Euler, les vecteurs de direction, les vecteurs normaux, les paramètres d'interpolation et les coordonnées des points intermédiaires, un descripteur a été défini qui est déjà utilisé dans la commande.
 Lors de la définition des noms dans les tables CN pour les axes machine, un descripteur a été utilisé qui figure déjà dans la commande.

Réaction :	CN pas prête. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Choisissez pour le descripteur à entrer une suite de caractères qui n'a pas encore été utilisée par le système (32 caractères maxi).
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacez l'alarme avec la touche Reset. Relancez le programme pièce.

4021	[Canal %1:] Descripteur %2 utilisé plusieurs fois dans param. machine %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = chaîne de caractères : descripteur %3 = chaîne de caractères : descripteur de PM
Description :	Lors de la définition dans les tables spécifiques aux canaux pour les axes géométriques et les axes de canal, un descripteur a été utilisé qui figure déjà dans la commande.
Réaction :	CN pas prête. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Choisissez pour le descripteur à entrer une suite de caractères qui n'a pas encore été utilisée par le système (32 caractères maxi).
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4030	[Canal %1:] Descripteur manque dans param. machine %2[%3]
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = chaîne de caractères : descripteur de PM %3 = Indice : indice table PM
Description :	Étant donné la configuration d'axes dans les PM20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED et PM20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB, un descripteur d'axe est attendu pour le PM affiché.
Réaction :	CN pas prête. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Vérifiez la configuration des axes et entrez le descripteur manquant dans le PM ; si cet axe n'existe pas, entrez pour cet axe de canal l'axe machine 0 dans le PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED. S'il s'agit d'un axe géométrique ne devant pas être utilisé (pour usinage avec 2 axes seulement, p. ex. sur tours), entrez en plus l'axe de canal 0 pour l'axe géométrique correspondant dans le PM 20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4032	[Canal %1:] Descripteur erroné pour axe transversal dans %2
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description :	Vu la configuration des axes dans PM20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES ou PM20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF, un descripteur d'axe transversal est attendu à l'emplacement indiqué.
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Complétez correctement le descripteur.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4037	Conteneur d'axes %1, progression non autorisée dans l'état actuel du canal %2
Paramètres :	%1 = numéro conteneur d'axes %2 = Numéro conteneur d'axes
Description :	Cette erreur apparaît seulement dans le cas d'une progression directe des conteneurs. Lors d'une progression directe des conteneurs, il suffit qu'un seul canal active l'instruction de progression émise par la CN. Pour que ceci soit garanti, les autres canaux doivent se trouver à l'état Reset.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Suspendre le programme avec Reset ou mettre tous les autres canaux à l'état Reset.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4038	Conteneur d'axes %1, progression non autorisée dans l'état courant de la NCU %2
Paramètres :	%1 = numéro conteneur d'axes %2 = numéro de NCU
Description :	Cette erreur apparaît seulement dans le cas d'une progression directe des conteneurs. Lors d'une progression directe des conteneurs, il suffit qu'un seul canal active l'instruction de progression émise par la CN. Pour que ceci soit garanti, les autres canaux doivent se trouver à l'état Reset.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Suspendre le programme avec Reset ou mettre tous les autres canaux à l'état Reset.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4039	[Canal %1 :] : Conteneur d'axes %2, progression non autorisée : le canal ne comporte pas d'axe de conteneur
Paramètres :	%1 = canal %2 = numéro conteneur d'axes
Description :	Cette erreur apparaît seulement dans le cas d'une progression directe des conteneurs. L'instruction de rotation directe du conteneur d'axes n'est autorisée que dans un canal d'axes de conteneur.

Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Le programme doit être interrompu avec la touche Reset. Activer la rotation directe de conteneur dans un canal comportant des axes de conteneur.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4040	[Canal %1:] Descripteur d'axe %2 et param. machine %3 incompatibles
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = chaîne de caractères : descripteur d'axe %3 = chaîne de caractères : descripteur de PM %4 = Le nombre d'axes de canal inscrit dans le PM affiché est insuffisant
Description :	L'utilisation du descripteur d'axe indiqué dans le PM affiché n'est pas compatible avec la configuration d'axes du canal paramétrée dans les PM20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED et PM20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB. Uniquement si le cycle de compilation "Transformation OEM" est actif : le nombre d'axes de canal inscrit dans le PM affiché est insuffisant.
Réaction :	CN pas prête. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier et corriger le descripteur utilisé dans les PM10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB, PM20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB et/ou PM20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB. Uniquement si le cycle de compilation "Transformation OEM" est actif : contrôler et corriger aussi, outre le PM indiqué, le PM24110 \$MC_TRAFO_AXES_IN_1[n] de la transformation OEM active à l'aide de la description fonctionnelle.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4041	Le paramètre machine %1 a été programmé de manière différente sur les NCU.
Paramètres :	%1 = nom de paramètre machine
Description :	Le paramètre machine indiqué doit être programmé avec des valeurs identiques sur toutes les NCU.
Réaction :	CN pas prête. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Assurer une configuration identique du paramètre machine indiqué sur toutes les NCU.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4045	[Canal %1:] Conflit entre le paramètre machine %2 et le paramètre machine %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = chaîne de caractères : descripteur de PM %3 = chaîne de caractères : descripteur de PM
Description :	L'utilisation du paramètre machine %1 déclaré conduit à un conflit avec le paramètre machine %2.

Réaction : CN pas prête.
 GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Corriger l'utilisation du paramètre machine déclaré.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4050 Descripteur code CN %1 n'a pas été reconfiguré en %2

Paramètres : %1 = chaîne de caractères : ancien descripteur
 %2 = chaîne de caractères : nouveau descripteur

Description : Il n'a pas été possible de renommer un code CN pour l'une des raisons suivantes :
 - l'ancien descripteur n'existe pas ;
 - le nouveau descripteur correspond à un autre type.
 Les codes/mots-clés CN peuvent être reconfigurés par le biais des PM à condition de ne pas changer de type.
 Type 1 : codes G "authentiques" : G02, G17, G33, G64, ...
 Type 2 : codes G désignés par un nom : ASPLINE, BRISK, TRANS, ...
 Type 3 : adresses réglables : X, Y, A1, A2, I, J, K, ALF, MEAS, ...
 Type 1 : codes G "authentiques" : G02, G17, G33, G64, ...
 Type 2 : codes G désignés par un nom : CIP, TRANS, ...
 Type 3 : adresses réglables : X, Y, I, J, K, MEAS

Réaction : CN pas prête.
 GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
 Corriger le PM10712 \$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB (échelon de protection 1).
 Construire la liste comme suit :
 adresse paire : descripteur à modifier
 adresse impaire suivante : nouveau descripteur
 p. ex. : \$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [10] = "ROT"
 \$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [11] = " "
 efface la fonction ROT dans la commande.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4060 Param. machine standard ont été chargés (%1, %2, %3, %4)

Paramètres : %1 = identificateur 1
 %2 = identificateur 2
 %3 = identificateur 3
 %4 = identificateur 4

Description :	Les PM standard ont été chargés pour l'une des raisons suivantes : - un démarrage à froid a été demandé - le tampon des PM n'était plus alimenté en tension - une initialisation a été demandée pour le chargement des paramètres machine standard (PM 11200 \$MN_INIT_MD). Démarrage avec valeurs standard par : Action entreprise par l'opérateur (avec par ex. commutateur de mise en service) PM 11200 \$MN_INIT_MD Perte des données rémanentes Action de démarrage entreprise par l'opérateur avec données sécurisées, sans sauvegarde préalable de données
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informar le personnel/le service après-vente habilité. Après un chargement automatique des PM standard, il faut introduire/charger les PM individuels de la machine.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4062 Copie de sécurité a été chargée

Description :	Les données utilisateur sauvegardées dans la mémoire flash ont été chargées dans la SRAM.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Recharger ses propres paramètres machine.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4065 La mémoire tampon a été restaurée pour des raisons de sécurité (perte de données possible !)

Description :	Les données utilisateur de la CN et les données rémanentes de l'AP sont rangées dans une zone de mémoire tampon (SRAM). Au démarrage de la commande, une incohérence possible a été constatée dans cette mémoire. La mémoire tampon a été initialisée lors de la dernière copie de sauvegarde. Par conséquent, les modifications qui ont été enregistrées dans la mémoire tampon depuis la dernière copie de sauvegarde sont perdues. Une cause possible de l'incohérence des données peut résider dans un dépassement de la durée tampon. Prendre en considération le temps de démarrage nécessaire à la commande conformément aux indications fournies dans le manuel de mise en service.
Réaction :	CN pas prête. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Redémarrer la commande.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4070	Param. machine de normalisation modifié
Description :	En interne, la CN utilise des grandeurs physiques (mm, degré, s pour les distances, vitesses, accélérations, etc.). Les fonctions d'introduction et de sortie de ces valeurs pour la programmation ou pour la sauvegarde utilisent en partie d'autres unités (tr/min, m/s², etc.). La conversion est effectuée à l'aide de facteurs de normalisation pouvant être saisis (tableau des PM spécifique au système PM10230 \$MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF USER_DEF[n] (n ... numéro d'indice 0-10), si le bit de masquage correspondant est mis à "1". Lorsque le bit de masquage est mis à "0", la normalisation est effectuée avec les facteurs standard internes. Les PM suivants conditionnent la normalisation d'autres PM : PM10220 \$MN_SCALING_USER_DEF_MASK PM10230 \$MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF PM10240 \$MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC PM10250 \$MN_SCALING_VALUE_INCH PM30300 \$MA_IS_ROT_AX Il faut redémarrer NCK après une modification de ces données. L'introduction de données corrélatives ne deviendra active qu'après le redémarrage.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Si l'alarme a été notifiée après le téléchargement d'un fichier PM cohérent, le téléchargement devra être répété avec un redémarrage de la CN. (Dans le fichier, des paramètres machine dépendants de la normalisation sont placés devant les facteurs de normalisation).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
4071	Vérifier la position du capteur
Description :	Un paramètre machine qui influe sur la valeur de la position d'un capteur a été modifié. Vérifier les valeurs de position. Dans le cas de capteurs absolus : Le réglage du capteur a été modifié et cela peut avoir une influence sur la position de l'axe par rapport à la machine. Vérifier le réglage du capteur. Autres capteurs : Le point de référence de la position de l'axe a été modifié. Vérifier la procédure de prise de référence. Un paramètre machine a été modifié qui influence la valeur de position d'un capteur absolu. Vérifier les valeurs de position.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel / service de SAV habilités.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
4075	Paramètre machine %1 (éventuellement d'autres) non modifié car les droits d'accès %2 manquent
Paramètres :	%1 = chaîne de caractères : descripteur de PM %2 = niveau de protection en écriture du PM
Description :	Lors du traitement d'un fichier TOA ou lors de la définition de paramètres machine du programme pièce, une tentative a été faite de décrire un paramètre dont le degré de protection nécessite un droit d'accès de niveau supérieur à celui qui est actuellement activé sur la CN. Le paramètre concerné n'a pas été modifié, l'exécution du programme se poursuit. Cette alarme n'est activée qu'à la première tentative de violation d'un droit d'accès en écriture, reconnue comme telle. Lors du traitement d'un fichier TOA, une tentative a été faite de décrire un paramètre dont le degré de protection nécessite un droit d'accès de niveau supérieur à celui qui est actuellement activé sur la CN. La description du paramètre concerné n'a pas été faite. Cette alarme n'est activée qu'à la première tentative de violation d'un droit d'accès en écriture, reconnue comme telle.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Régler le niveau de droit d'accès nécessaire avec l'interrupteur à clé ou un mot de passe ou bien effacer les paramètres machine correspondants dans le fichier PM/programme pièce. Entrer un mot de passe pour régler le niveau de droits d'accès nécessaire ou pour effacer les paramètres machine correspondants dans le fichier PM.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

4076 %1 Données machine n'ont pas pu être modifiées avec le droit d'accès %2

Paramètres : %1 = nombre de PM
%2 = droit d'accès paramétré

Description : Lors du traitement d'un fichier TOA ou lors de la définition de paramètres machine du programme pièce, une tentative a été faite de décrire des paramètres dont le degré de protection nécessite un droit d'accès de niveau supérieur à celui qui est actuellement activé sur la CN. Le paramètre concerné n'a pas été modifié, l'exécution du programme se poursuit. Cette alarme est désactivée après acquittement de l'alarme 4075. Elle ne peut être effacée que par une mise sous tension Power-On.

Lors du traitement d'un fichier TOA, une tentative a été faite de décrire des paramètres dont le degré de protection nécessite un droit d'accès de niveau supérieur à celui qui est actuellement activé sur la CN.

La description des paramètres concernés n'a pas été faite.

Cette alarme est désactivée après acquittement de l'alarme 4075. Elle ne peut être effacée que par une remise sous tension Power-On.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Régler le niveau de droit d'accès nécessaire avec l'interrupteur à clé ou un mot de passe ou bien effacer les paramètres machine correspondants du fichier PM/programme pièce.
Régler le niveau de droit d'accès nécessaire avec un mot de passe ou bien effacer les paramètres machine correspondants dans le fichier PM/programme pièce.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4077 Nouvelle valeur %1 de PM %2 non acceptée. Exige %3 octets de trop Mémoire %4.

Paramètres : %1 = nouvelle valeur du PM
%2 = numéro du PM
%3 = nombre d'octets exigés en trop
%4 = type de mémoire

Description : Une tentative a été faite d'entrer une nouvelle valeur dans le paramètre machine qui est un paramètre de configuration de la mémoire. La modification n'est pas exécutée, car elle entraînerait un effacement de la mémoire utilisateur. En effet, la modification demandée exige plus de mémoire qu'il y en a à disposition.

Le troisième paramètre indique le nombre d'octets demandés au-delà de la capacité maximale disponible.

Le quatrième paramètre indique le type de la mémoire concernée dont la capacité est dépassée :

- "D" représente une mémoire utilisateur dynamique, sans tampon (on y trouve par exemple les variables LUD ; il y entre la taille d'un tampon IPO). La taille d'un tel type de mémoire est fixée par la capacité de mémoire courante et la valeur du PM 18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC.

- "S" représente une mémoire utilisateur statique ou avec tampon (on y trouve les programmes pièce, mais aussi les données de correction, les paramètres R, les paramètres d'outil). Ce type de mémoire est défini par la capacité de mémoire courante et la valeur du PM 18230 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED.

- "iS" représente une mémoire utilisateur interne statique ou avec tampon. Ce type de mémoire est défini d'office par la configuration actuelle de la mémoire (il n'est pas réglable). Quelques fonctions seulement de la NCK utilisent cette mémoire.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Si la modification a été faite par inadvertance, on peut continuer tout simplement. L'alarme n'a aucune conséquence négative. La suppression de l'alarme dépend du droit d'accès et de la capacité de mémoire actuelle du NCK :

- la modification envisagée n'est pas possible de cette façon -> essayer avec une valeur plus faible. Observer comment varie le nombre d'octets.
- Une extension de la mémoire est-elle possible ? Cela dépend du modèle en place (impossible si le paramètre 4 est égal à "iS").
- La mémoire utilisateur NCK est réglée éventuellement sur une valeur trop faible. Les paramètres machines peuvent alors être modifiés avec un droit d'accès approprié (voir plus haut).
- Si le paramètre 4 est égal à "iS" et si aucune action synchrone n'est utilisée, le PM 18232 \$MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[2] peut alors être mis à 0. Sinon, il n'est pas possible de modifier le paramètre machine comme désiré.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

4080 Configuration erronée pour axe indexé dans PM %1

Paramètres : %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description : L'affectation d'une table de positions à un axe indexé ou le contenu d'une table de positions est erroné ou encore la longueur d'une table de positions a été paramétrée avec la valeur 0.

Réaction : CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Selon le type d'erreur, trois descripteurs de PM sont délivrés.

1. PM 30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB : L'erreur réside dans l'affectation multiple d'une table de positions (PM 10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 ou PM 10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2) à des axes de types différents (axes linéaires/rotatifs).
2. PM 10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 ou PM 10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2 : Les contenus des table affichées sont erronés.
 - Les positions introduites doivent être rangées par ordre croissant.
 - Une même position ne doit pas figurer plusieurs fois.
 - Si la table est affectée à un ou plusieurs axes modulo, les contenus doivent être compris entre 0 et < 360 degrés.
3. PM 10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 ou PM 10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 : La longueur de la table de positions n affichée a la valeur 0.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4082 [Canal %1 :] valeur inadmissible dans paramètre machine %2%3

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%3 = Chaîne de caractères : indice de champ PM

Description : Une valeur a été entrée qui dépasse la plage prescrite ou la limite d'une variable, d'un paramètre machine ou d'une fonction.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Entrer des valeurs correctes,

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4090 Trop d'erreurs au démarrage

Description : Plus de <n> erreurs sont survenues lors du démarrage de la commande.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Régler correctement les paramètres machine.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4110 Période d'appel de l'interpolateur modifiée à %1 ms

Paramètres : %1 = chaîne de caractères (nouvelle période d'appel d'interpolateur)

Description : Le diviseur du temps de cycle de l'interpolateur était réglé à une valeur qui n'était pas un multiple entier du diviseur de temps de cycle du régulateur de position. Le diviseur (PM10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO) a été augmenté.
Avec PROFIBUS/PROFINET : Le PM10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO a été modifié du fait de la modification du temps de cycle DP (PM10050 \$SYSCLOCK_CYCLE_TIME) dans le SDB.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Le PM10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO a été adapté.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4111 Temps de cycle AP augmenté à %1 ms

Paramètres : %1 = chaîne de caractères (nouveau temps de cycle AP)

Description : Le diviseur du temps de cycle AP était réglé à une valeur qui n'était pas un multiple entier du diviseur de temps de cycle de l'interpolateur. Le diviseur (PM10074 \$PLC_IPO_TIME_RATIO) a été augmenté.
Avec PROFIBUS/PROFINET : Le PM10074 \$PLC_IPO_TIME_RATIO a été modifié du fait de la modification du temps de cycle DP (PM10050 \$SYSCLOCK_CYCLE_TIME) dans le SDB.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Le paramètre machine PM 10074 \$MN_PLC_IPO_TIME_RATIO a été adapté.
Adapter les paramètres machine

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4112 Le temps de cycle Servo a été réglé à %1 ms

Paramètres : %1 = chaîne de caractères (nouveau temps de cycle Servo)

Description : PROFIBUS/PROFINET uniquement :
Le PM 10060 \$POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO a été modifié du fait de la modification du temps de cycle DP (PM 10050 \$SYSCLOCK_CYCLE_TIME) dans le SDB.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Le PM10060 \$MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO a été adapté.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4113 Le temps de cycle de l'horloge système a été réglé à %1 ms

Paramètres : %1 = chaîne de caractères (nouveau temps de cycle AP)

Description : PROFIBUS/PROFINET uniquement :
Le PM 10050 \$SYSCLOCK_CYCLE_TIME a été modifié du fait de la modification du temps de cycle DP dans le SDB.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Le PM10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME a été adapté.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4114 Erreur dans le temps de cycle DP du SDB

Paramètres : %1 = chaîne de caractères (nouveau temps de cycle AP)

Description : PROFIBUS/PROFINET uniquement :
Le temps de cycle DP dans le SDB est erroné et ne peut pas être réglé. C'est la valeur par défaut de PM10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME qui est réglée.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le SDB

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4115	Le rapport de temps de la tâche de communication pour l'interpolation a été réglé à %1
Paramètres :	%1 = chaîne de caractères (nouveau temps de cycle AP)
Description :	La valeur du PM10072 \$MN_COM_IPO_TIME_RATIO a été corrigée. Cela peut uniquement survenir lorsque la valeur du paramètre machine est inférieure à un et que le temps calculé n'est donc pas un multiple du temps de cycle d'échantillonnage de position.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Le PM10072 \$MN_COM_IPO_TIME_RATIO a été corrigé. Vérifier si la valeur calculée est adaptée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
4150	[Canal %1:] Appel sous-programme fonction M configuré non valable
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	Le PM 10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] ou le PM 10718 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR contiennent des données de configuration invalides : Une fonction M a été indiquée dans le PM 10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] pour la configuration de l'appel d'un sous-programme par fonction M, or cette fonction M est occupée par le système et ne peut pas être remplacée par un appel de sous-programme : - M0 à M5, - M17, M30, - M19, M40 à M45, - la fonction M pour la commutation des modes broche/axe selon le PM 20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR (par défaut : M70), - des fonctions M pour l'activation du grignotage/poinçonnage selon la configuration avec le PM 26008 \$MC_NIBBLE_PUNCH_CODE dans la mesure où cette activation n'a pas déjà eu lieu avec le PM 26012 \$MC_PUNCHNIB_ACTIVATION, - M96 à M99 également si un langage externe est utilisé (PM 18800 \$MN_MM_EXTERN_LANGUAGE). Le PM 10718 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR contient un indice de champ invalide issu du PM 10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE[n]. Actuellement, seules les valeurs 0 à 9 sont autorisées. Le paramètre machine concerné sera réinitialisé avec la valeur par défaut -1. La fonction est ainsi désactivée. Une fonction M a été indiquée dans le PM 10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE pour la configuration de l'appel d'un sous-programme par fonction M, or cette fonction M est occupée par le système et ne peut pas être remplacée par un appel de sous-programme (M0 à M5, M17, M19, M30, M40 à M45, M70). Si un langage externe est actif, les fonctions M96 - M99 sont également verrouillées.
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Configurer dans le PM 10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] une fonction M non occupée par le système ou dans le PM 10718 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR un indice de champ autorisé. Configurer dans le PM 10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE une fonction M non occupée par le système (M0 à M5, M17, M19, M30, M40 à M45, M70).
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4152	Configuration de la fonction 'Affichage de blocs avec valeurs absolues' non valable
Description :	La fonction "Affichage de blocs avec valeurs absolues " n'a pas été paramétrée correctement : - Une longueur de bloc invalide a été réglée avec le PM 28400 \$MC_MM_ABSBLOCK : Le paramètre machine est contrôlé au démarrage pour vérifier s'il se situe dans la plage de valeurs suivante : 0, 1, 128 à 512 - Une zone d'affichage erronée a été réglée avec le PM 28402 \$MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[]. Les limites inférieure et supérieure suivantes du paramètre machine sont surveillées au démarrage : - $0 \leq \text{PM 28402 } \\$MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[0] \leq 8$ - $0 \leq \text{PM 28402 } \\$MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[1] \leq (\text{PM 28060 } \\$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE + \text{PM 28070 } \\$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP)$. L'alarme 4152 est délivrée si les limites sont dépassées.
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Dimensionner zone d'affichage/longueur de bloc dans les limites autorisées.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
4160	[Canal %1:] Numéro de fonction M configuré pour commutation de broche non valable
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	Le numéro de fonction M configuré pour la commutation de broche en fonctionnement axe dans le PM20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR est occupé par le système et ne peut pas être utilisé pour la commutation (M1 à M5, M17, M30, M40 à M45).
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Configurer dans le PM20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR une fonction M non occupée par le système (M1 à M5, M17, M30, M40 à M45).
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
4180	Numéro de fonction M non valable pour le programme Interrupt (ASUP)
Description :	Le numéro de fonction M configuré pour l'ASUP est non valable. Le numéro M indiqué dans le PM10804 \$MN_EXTERN_M_NO_SET_INT ou PM10806 \$MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT pour la configuration de la plage de numéros M pour activer/désactiver un programme Interrupt est non valable.
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Contrôler les PM10804 \$MN_EXTERN_M_NO_SET_INT et PM10806 \$MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4181	[Canal %1:] Affectation non valable d'un numéro M de fonction auxiliaire
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	Le numéro indiqué dans le PM22254 \$MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE ou PM22256 \$MC_AUXFU_ASSOC_M1_VALUE pour la configuration d'une nouvelle fonction M prédéfinie est occupé par le système et ne peut pas être utilisé pour une affectation. (M0 à M5, M17, M30, M40 à M45).
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Configurer dans le PM22254 \$MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE ou PM22256 \$MC_AUXFU_ASSOC_M1_VALUE une fonction M non occupée par le système (M1 à M5, M17, M30, M40 à M45).
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
4182	[Canal %1:] Numéro M de fonction auxiliaire dans %2%3 non admis, PM corrigé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = descripteur paramètre machine %3 = le cas échéant index PM
Description :	Le numéro de la fonction M introduit pour la configuration dans le paramètre machine indiqué est réservé pour le système et ne peut pas être attribué. (M0 à M5, M17, M30, M40 à M45 et en cas d'application du dialecte ISO également M98, M99). La valeur utilisée par l'utilisateur a été remplacée par la valeur par défaut.
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Utiliser dans le paramètre machine indiqué une fonction M qui n'est pas utilisée par le système (M0 à M5, M17, M30, M40 à M45 et en cas d'utilisation de dialecte ISO également M98, M99).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
4183	[Canal %1:] Numéro M de fonction auxiliaire %2 utilisé plusieurs fois (%3 et %4)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro M de fonction auxiliaire %3 = descripteur paramètre machine %4 = descripteur paramètre machine
Description :	Le numéro de fonction M introduit pour la configuration dans le paramètre machine indiqué a été utilisé plusieurs fois.
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Contrôler le paramètre machine indiqué et attribuer un numéro de fonction M univoque.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4184	[Canal %1:] Fonction auxiliaire prédéfinie inadmissible dans %2[%3], PM remis à zéro
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = descripteur paramètre machine %3 = le cas échéant index PM
Description :	Dans le paramètre machine indiqué, la configuration d'une fonction auxiliaire prédéfinie a été incorrectement saisie. La valeur employée par l'utilisateur a été remise à la valeur standard par le système.
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Configurer une valeur valable dans le paramètre machine déclaré.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
4185	[Canal %1:] Configuration inadmissible d'une fonction auxiliaire %2 %3 %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = type de la fonction auxiliaire %3 = extension %4 = valeur de la fonction auxiliaire
Description :	La configuration d'une fonction auxiliaire est erronée. Les fonctions auxiliaires prédéfinies ne peuvent pas être reconfigurées par des fonctions auxiliaires définies par l'utilisateur. voir : PM 22010 \$MC_AUXFU_ASSIGN_TYPE[n] PM 22020 \$MC_AUXFU_ASSIGN_EXTENSION[n] PM 22030 \$MC_AUXFU_ASSIGN_VALUE[n] PM 22035 \$MC_AUXFU_ASSIGN_SPEC[n]
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Reconfigurer la fonction auxiliaire.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
4200	[Canal %1:] Il n'est pas permis de déclarer l'axe géométrique %2 en tant qu'axe rotatif
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Nom d'axe
Description :	Les axes géométriques forment un système de coordonnées cartésiennes ; pour cette raison, la déclaration d'un axe géométrique comme axe rotatif entraîne un conflit de définitions.
Réaction :	CN pas prête. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Supprimer la déclaration faisant de cet axe machine un axe rotatif.
Il faut pour cela déterminer l'indice de l'axe géométrique affiché, à l'aide du PM 20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB. Le numéro d'axe de canal figure avec le même indice dans le PM 20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB. Le numéro d'axe de canal moins 1 donne l'indice d'axe de canal sous lequel on trouvera le numéro d'axe machine dans le PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4210 [Canal %1:] Broche %2 Déclaration en tant qu'axe rotatif manque

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Si un axe machine doit être exploité en broche, cet axe machine doit être déclaré comme axe rotatif.

Réaction : CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Activer la déclaration d'axe rotatif pour cet axe machine dans le PM spécifique aux axes PM30300 \$MA_IS_ROT_AX.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4215 [Canal %1:] Broche %2 Déclaration axe modulo manque

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : La fonctionnalité de broche présume de l'existence d'un axe Modulo (positions en [degré]).

Réaction : GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Mettre à 1 le PM30310 \$MA_ROT_IS_MODULO.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4220 [Canal %1:] Broche %2 déclarée plusieurs fois

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Le numéro de broche existe plusieurs fois dans le canal.

Réaction : CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Le numéro de broche est rangé dans le PM 35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX. L'indice d'axe machine indique permet de connaître le canal auquel est affecté(e) cet axe machine / cette broche. (Le numéro d'axe machine figure dans le PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED).

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4225 [Canal %1:] Axe %2 Déclaration axe rotatif manque

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro d'axe

Description : La fonctionnalité Modulo présume de l'existence d'un axe rotatif (positions en [degrés]).

Réaction : GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Mettre à 1 le PM30300 \$MA_IS_ROT_AX.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4230 [Canal %1:] Modification externe de données impossible dans l'état actuel du canal

Paramètres : %1 = Numéro du canal

Description : L'introduction de cette donnée n'est pas possible pendant l'exécution d'un programme pièce (p. ex. données de réglage pour la limitation de la zone de travail ou pour l'avance de marche d'essai).

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier la donnée à introduire avant le départ du programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

4240 Dépassement de temps de calcul au niveau IPO ou régulateur de position, IP %1

Paramètres : %1 = emplacement de programme

Description : Les réglages des périodes d'appel de l'interpolateur et d'échantillonnage de l'asservissement de position ont été modifiés avant le dernier lancement de telle manière qu'il reste maintenant trop peu de temps de calcul pour les tâches cycliques correspondantes.

Cette alarme survient immédiatement après le lancement lorsqu'il reste trop peu de temps au calculateur pour une tâche - même lorsque les axes sont à l'arrêt et que le programme CN n'est pas démarré. Peut également ne survenir qu'à l'appel de fonctions CN lourdes en calculs pendant l'exécution de programme.

Réaction : CN pas prête.
La CN passe en poursuite.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Réaction d'alarme non retardée.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Procéder avec prudence à l'optimisation des temps de cycle dans les PM 10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME, PM 10060 \$MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO et/ou PM 10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO .
Exécuter de préférence le test avec un programme CN sollicitant la commande au maximum. Par mesure de sécurité, ajouter une réserve de 15 à 25 % aux temps ainsi déterminés.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4260 Paramètre machine %1 non admis

Paramètres : %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description : La paire de cames sélectionnée n'a pas été activée par le PM 10450 \$MN_SW_CAM_ASSIGN_TAB ou bien plusieurs paires de cames ont été sélectionnées.

Réaction :
GMFC pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Activer la paire de cames ou sélectionner une seule paire de cames.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4270 Paramètre machine %1 contient affectation à l'octet NCK inactif d'entrée/sortie %2

Paramètres : %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = indice

Description : Le paramètre machine indiqué affecte à une fonction CN un octet d'entrée/sortie ou un signal analogique d'entrée/sortie dont le traitement n'a pas été activé.

Réaction :
CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le paramètre machine.

Activer les entrées/sorties nécessaires par les PM :

PM10350 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS

PM10360 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS

PM10300 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS

PM10310 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS

L'activation des entrées/sorties rapides n'implique pas que l'extension matérielle correspondante soit installée sur la CN. Toutes les fonctions utilisant les entrées/sorties rapides peuvent être activées, certes avec des temps de réponse réduits en conséquence, également par programmation/influence AP définies dans l'interface VDI.

L'activation des entrées/sorties augmente, du fait du traitement cyclique des signaux de manipulation AP, le temps de calcul nécessaire pour la période d'appel de l'interpolateur. Remarque : désactiver les entrées/sorties inutilisées.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4275 Paramètres machine %1 et %2 plusieurs fois affectés à l'octet de sortie NCK n° %3

Paramètres : %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%3 = N° de la sortie

Description : Les paramètres machine indiqués affectent deux fonctions CN à la même sortie numérique/analogique.

Réaction :
CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le paramètre machine.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4280 L'affectation de l'octet d'entrée/sortie NCK dans PM %1[%2] ne convient pas à la configuration du matériel

Paramètres : %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM

%2 = indice : tableau PM

Description : Le module d'entrée/sortie n'a pas été trouvé à l'emplacement d'enfichage indiqué dans le PM au lancement du système.

Réaction : CN pas prêt.

Canal pas prêt.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier le matériel ou corriger le PM correspondant. Remarque : la surveillance de la configuration matérielle s'effectue indépendamment du nombre des entrées/sorties activées (PM 10300 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS, PM 10310 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS, PM 10350 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS, PM 10360 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS).

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4282 Affectation multiple des sorties NCK externes du matériel

Description : Plusieurs sorties ont été configurées sur le même octet de matériel.

Réaction : CN pas prêt.

Canal pas prêt.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le PM10368 \$MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT ou le PM10364 \$MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4300 Déclaration dans PM %1 illicite pour axe %2.

Paramètres : %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM

%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : L'axe ne peut pas être utilisé comme axe de positionnement concurrent, par ex. parce qu'il s'agit d'un axe esclave figurant dans un groupe Gantry fermé ou à fermer.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Remettre à 0 le PM 30450 30450 \$MA_IS_CONCURRENT_POS_AX de l'axe concerné.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4310 Déclaration dans PM %1 indice %2 inadmissible.

Paramètres : %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM

%2 = Indice : indice table PM

Description : Les valeurs du PM doivent figurer dans l'ordre croissant dans le tableau.

Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Corrigez le PM.
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacez l'alarme avec la touche Reset. Relancez le programme pièce.

4320 **Axe %1 fonction %2 %3 et %4 non admise**

Paramètres :	%1 = chaîne de caractères : descripteur d'axe %2 = chaîne de caractères : descripteur de PM %3 = chaîne de caractères : bit %4 = chaîne de caractères : descripteur de PM
Description :	Les fonctions déclarées par les paramètres machine indicés ne peuvent pas être simultanément activées pour un axe.
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Désactiver l'une des fonctions.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4334 **[Canal %1:] La valeur absolue de la correction fine dans le paramètre %2 du porte-outil orientable %3 est trop grande**

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Paramètre non valide du porte-outil orientable %3 = Numéro du porte-outil orientable
Description :	La valeur maximale de la correction fine dans un porte-outil orientable est limitée par le PM 20188 \$MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN pour les grandeurs linéaires et par le PM 20190 \$MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT pour les grandeurs de rotation. Cette alarme ne peut survenir que si la donnée de réglage SD 42974 \$SC_TOCARR_FINE_CORRECTION n'est pas égale à zéro.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Introduire la valeur de correction fine valable.
Poursuite du programme :	Effacez l'alarme avec la touche Reset. Relancez le programme pièce.

4336 **[Canal %1:] Le porte-outils orientable n° %2 pour la transformation d'orientation %3 n'existe pas**

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du porte-outil orientable %3 = Numéro de la transformation d'orientation devant être paramétrée avec le porte-outil orientable
Description :	Le porte-outil orientable dont les données doivent servir pour paramétrer la transformation d'orientation (voir PM2.... \$MC_TRAFO5_TCARR_NO_...) n'existe pas.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Introduire un numéro de porte-outil valide.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4338 [Canal %1:] Type de transformation non valide '%2' dans le porte-outil %3 pour la transformation d'orientation %4

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Type de transformation %3 = Numéro du porte-outil orientable %4 = Numéro de la transformation d'orientation devant être paramétrée avec le porte-outil orientable
Description :	Les paramètres de la transformation d'orientation sont alimentés à partir des données d'un porte-outil orientable. Ce porte-outil orientable contient un type de transformation non valide (seuls les types T, P et M sont autorisés).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Introduire le type de transformation valide.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4340 [Canal %1:] Bloc %2 Type de transformation non valide dans la transformation n° %3

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro de transformation
Description :	Un numéro invalide, c'est-à-dire non défini, a été introduit dans l'un des paramètres machine \$MC_TRAFO_TYPE_... Cette alarme survient également si un type de transformation précis est uniquement interdit pour un modèle de commande donné (par ex. une transformation 5 axes).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Introduire le type de transformation valide.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4341 [Canal %1:] Bloc %2 Aucun enregistrement disponible pour la transformation n° %3

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro de transformation
Description :	Un nombre limité de blocs de paramètres machine (en règle général 2) est à disposition pour chacun des groupes de transformations homogènes (p. ex. transformations d'orientation, Transmit, Tracyl etc.). La mise en oeuvre de plus de transformations dans un groupe génère l'alarme. Exemple : Deux transformations d'orientation sont admissibles. Par exemple les paramètres machine suivants : TRAFO_TYPE_1 = 16 ; 1ère transformation d'orientation TRAFO_TYPE_2 = 33 ; 2ème transformation d'orientation TRAFO_TYPE_3 = 256 ; 1ère transformation transmit TRAFO_TYPE_4 = 20 ; 3ème transformation d'orientation ==> ce paramètre provoque l'alarme

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Introduire les paramètres machine valables.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4342	[Canal %1:] Paramètre machine invalide pour transformation 5 axes générale n° d'erreur %2
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = type d'erreur
Description :	Les paramètres machine qui décrivent la direction des axes et l'orientation de base ou les axes d'entrée pour la transformation générale 5 axes sont invalides. Le paramètre d'erreur indiqué décrit la cause de l'alarme de manière plus précise : - 1: Le premier axe (PM 2.... \$MC_TRAFO5_AXIS1....) n'est pas défini (les trois paramètres du vecteur sont 0) - 2: Le deuxième axe (PM 2.... \$MC_TRAFO5_AXIS2....) n'est pas défini (les trois paramètres du vecteur sont 0) - 3: L'orientation de base (PM 2.... \$MC_TRAFO5_BASE_ORIENT....) n'est pas définie (les trois paramètres du vecteur sont 0) - 4: Le premier et le deuxième axe sont (presque) parallèles - 5: Dans le cas de PM 2.... \$MC_TRAFO_TYPE... = 56 (outil orientable et pièce orientable), il n'existe aucune transformation 4 axes, il doit donc toujours y avoir 2 axes rotatifs (voir le PM 2....\$MC_TRAFO_AXES_IN....) - 6: Le troisième axe (PM 2.... \$MC_TRAFO5_AXIS3....) n'est pas défini (les trois paramètres du vecteur sont 0) (transformation 6 axes) - 7: Le vecteur normal à l'outil (PM 2.... \$MC_TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL....) n'est pas défini (les trois paramètres du vecteur sont 0) (transformation 6 axes) - 8: L'orientation de base de l'outil (PM 2.... \$MC_TRAFO5_BASE_ORIENT....) et le vecteur normal à l'outil (PM 2.... \$MC_TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL....) sont (presque) parallèles (transformation 6 axes) - 9: Le premier axe externe (PM 2.... \$MC_TRAFO7_EXT_AXIS1....) n'est pas défini (les trois paramètres du vecteur sont 0) (transformation 7 axes) - 10: Type de transformation invalide (PM 2.... \$MC_TRAFO_TYPE....). Un type de transformation différent de 24 est reporté pour la transformation générique à 7 axes.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Régler les paramètres machine correctement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4343	[Canal %1:] Tentative de modification de paramètres machine d'une transformation active..
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	Une modification des paramètres machine d'une transformation active, puis une activation de ceux-ci avec RESET ou NEWCONFIG a été tentée.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Régler les paramètres machine correctement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4344	[Canal %1:] Bloc %2 L'axe %3 défini dans \$NK_NAME[%4] n'est pas disponible dans le canal actuel.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom d'axe %4 = Indice du maillon
Description :	Dans le premier maillon figure un axe machine qui n'est pas disponible dans le canal actuel pour la sélection de la transformation, cela signifie que l'axe est actuellement affecté à un autre canal.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Spécifier l'axe existant dans le canal.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
4345	[Canal %1:] Paramétrage erroné dans transformation concaténée n° %2
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de transformation
Description :	Une transformation en chaîne a été mal paramétrée (PM24995 \$MC_TRACON_CHAIN_1 ou PM24996 \$MC_TRACON_CHAIN_2). Les causes suivantes sont possibles : - La liste des transformations à enchaîner commence par un 0 (une entrée différente de zéro au moins est nécessaire) - La liste des transformations à enchaîner contient le numéro d'une transformation qui n'existe pas. - Dans la liste, le numéro d'une transformation est supérieur ou égal au numéro de la transformation en chaîne. Exemple : la transformation en cascade est la quatrième dans le système, c'est-à-dire PM24400 \$MC_TRAFO_TYPE_4 = 8192. Dans la liste correspondante (par ex. PM24995 \$MC_TRACON_CHAIN_1[...]), ne doivent donc figurer que les valeurs 1, 2 ou 3. - Un enchaînement invalide est demandé. Les restrictions sont actuellement les suivantes : On ne peut pas enchaîner plus de deux transformations. La première transformation doit être une transformation d'orientation, Transmitt, transformation d'une came périphérique ou d'un axe incliné. La seconde transformation doit être une transformation surface inclinée-axe.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Paramétrer une chaîne de transformation valide.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
4346	[Canal %1:] Attribution axe de canal dans paramètre machine %2[%3] erronée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom de paramètre machine %3 = numéro de transformation
Description :	Le contenu du PM2.... \$MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB.... est erroné. Les causes suivantes sont possibles : - le contenu du paramètre renvoie à un axe de canal inexistant. - le contenu est nul (aucun axe) alors que la transformation nécessite l'axe concerné en tant qu'axe canal.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Corriger le contenu de PM2.... \$MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_ ou PM2.... \$MC_TRAFO_AXES_IN....

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4347 [Canal %1:] Attribution axe de canal dans paramètre machine %2[%3] erronée

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = nom de paramètre machine
 %3 = numéro de transformation

Description : Le contenu du PM2.... \$MC_TRAFO_AXIS_IN... est erroné. Les causes suivantes sont possibles :
 - le contenu du paramètre renvoie à un axe de canal inexistant.
 - le contenu est nul (aucun axe) alors que la transformation nécessite l'axe concerné en tant qu'axe géométrique.
 - dans la transformation à 7 axes, il y a plus d'un axe externe inscrit dans PM2.... \$MC_TRAFO_AXIS_IN_.

Réaction :
 Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Corriger le contenu de PM2.... \$MC_TRAFO_AXES_IN_.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4348 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur de configuration %6 dans la transformation \$NT_NAME[%5] = '%3'.

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = Nom du bloc de données de transformation
 %4 = Indice du bloc de données de transformation | N° d'erreur

- Description :** Le bloc de données de transformation est incorrect. La cause de l'erreur est précisée par les numéros d'erreurs suivants :
- 1. Le type de transformation est inconnu. En d'autres termes, \$NT_TRAFO_TYPE[n] contient un nom non valide.
 - 2. La cinématique de la machine n'est pas définie. En d'autres termes, ni \$NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n], ni \$NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n] ne contient de renvoi à un élément de chaîne cinématique dans la description de la cinématique de la machine.
 - 3. L'élément de chaîne cinématique avec le nom contenu dans \$NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n] ne possède pas de liaison avec l'élément racine.
 - 4. L'élément de chaîne cinématique avec le nom contenu dans \$NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n] ne possède pas de liaison avec l'élément racine.
 - 5. L'élément de chaîne cinématique avec le nom contenu dans \$NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n] est introuvable.
 - 6. Il n'existe aucun élément de chaîne cinématique (le PM 18880 \$MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM est nul).
 - 8. L'élément de chaîne cinématique avec le nom contenu dans \$NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n] est introuvable.
 - 9. L'élément de chaîne cinématique avec le nom contenu dans \$NT_T_REF_ELEM[n] est introuvable.
 - 10. L'axe rotatif défini dans \$NT_ROT_AX_NAME[n,0] n'a pas été trouvé dans la chaîne cinématique.
 - 11. L'axe rotatif défini dans \$NT_ROT_AX_NAME[n,1] n'a pas été trouvé dans la chaîne cinématique.
 - 12. L'axe rotatif défini dans \$NT_ROT_AX_NAME[n,2] n'a pas été trouvé dans la chaîne cinématique.
 - 20. L'axe linéaire défini dans \$NT_GEO_AX_NAME[n,0] n'a pas été trouvé dans la chaîne cinématique.
 - 21. L'axe linéaire défini dans \$NT_GEO_AX_NAME[n,1] n'a pas été trouvé dans la chaîne cinématique.
 - 22. L'axe linéaire défini dans \$NT_GEO_AX_NAME[n,2] n'a pas été trouvé dans la chaîne cinématique.
 - 30. L'orientation de base n'est pas définie. En d'autres termes, tous les trois composants de \$NT_BASE_ORIENT[n, 0..2] sont nuls.
 - 31. Le vecteur normal d'orientation n'est pas défini. En d'autres termes, tous les trois composants de \$NT_BASE_ORIENT_NORMAL[n, 0..2] sont nuls.
 - 32. Les vecteurs de définition de l'orientation de base (\$NT_BASE_ORIENT[n, 0..2]) et le vecteur normal de base (\$NT_BASE_ORIENT_NORMAL[n, 0..2]) sont parallèles.
 - 40. Le premier et le deuxième axe d'orientation d'une transformation d'orientation sont parallèles.
 - 41. Le deuxième et le troisième axe d'orientation d'une transformation d'orientation sont parallèles.
 - 42. Aucun axe d'orientation n'a été défini (une transformation d'orientation nécessite au moins un axe d'orientation).
 - 43. Transformation d'orientation à 3 axes illicite : l'axe d'orientation n'est pas perpendiculaire au plan défini par les deux axes géométriques.
 - 47. L'élément de chaîne indiqué dans \$NT_CLOSE_CHAIN_P est introuvable.
 - 48. L'élément de chaîne indiqué dans \$NT_CLOSE_CHAIN_T est introuvable.
 - 50. Moins de deux axes géométriques ont été définis pour une transformation d'orientation ou une transformation d'un axe incliné.
 - 51. L'ensemble des trois axes géométriques n'a pas été défini pour une transformation d'orientation avec plus d'un axe d'orientation.
 - 60. Les axes géométriques 1 et 2 sont parallèles.
 - 61. Les axes géométriques 1 et 3 sont parallèles.
 - 62. Les axes géométriques 2 et 3 sont parallèles.
 - 65. Les 3 axes géométriques sont situés dans un plan.
 - 70. Aucun axe géométrique n'est défini.
 - 71. Le seul axe géométrique défini doit figurer dans \$NT_GEO_AX_NAME[n, 0].
 - 72. Un nom d'axe a été indiqué dans \$NT_GEO_AX_NAME[n, 1].
 - 73. Plus de 2 axes géométriques ont été définis.
 - 74. Un nom d'axe doit être spécifié dans \$NT_ROT_AX_NAME[n, 2] et nulle part ailleurs.
 - 75. Le premier axe géométrique n'est pas perpendiculaire à l'axe rotatif.
 - 76. Le deuxième axe géométrique n'est pas parallèle à l'axe rotatif.
 - 77. Le 3e axe linéaire n'est pas perpendiculaire à l'axe rotatif et au premier axe géométrique.
 - 78. Plus d'un axe linéaire supplémentaire a été défini.
 - 79. Type non autorisé d'un élément de chaîne cinématique (p. ex. axe rotatif manuel).
 - 80. Ordre de définition non autorisé des axes d'orientation. Les axes d'orientation dans \$NT_ROT_AX_NAME[n, 0..2] doivent être défini sans discontinuité en commençant par l'indice 0. L'ordre des axes dans \$NT_ROT_AX_NAME[n, 0..2] doit être identique à l'ordre des axes dans la définition des chaînes cinématiques (en parcourant les chaînes de la fin de la chaîne Pièce à la fin de la chaîne Outil).

- 81. Un axe d'orientation a été programmé plusieurs fois.
- 82. Le paramétrage du premier axe d'orientation en tant que broche n'est pas autorisé.
- 83. Le paramétrage du deuxième axe d'orientation en tant que broche n'est pas autorisé.
- 84. Le paramétrage du troisième axe d'orientation en tant que broche n'est pas autorisé.
- 87. Le paramétrage du premier axe d'orientation en tant qu'axe Hirth est incorrect. En d'autres termes au moins l'un des paramètres machine PM 30502 \$MA_INDEX_AX_DENOMINATOR, PM 30501 \$MA_INDEX_AX_NUMERATOR ou PM 30330 \$MA_MODULO_RANGE (pour les axes modulo) est nul.
- 88. Le paramétrage du deuxième axe d'orientation en tant qu'axe Hirth est incorrect. Les conditions d'erreur sont les mêmes que pour le numéro d'erreur 87.
- 89. Le paramétrage du troisième axe d'orientation en tant qu'axe Hirth est incorrect. Les conditions d'erreur sont les mêmes que pour le numéro d'erreur 87.
- 100. Le nombre maximum d'éléments cinématiques (la somme des axes linéaires, axes rotatifs et éléments constants) a été dépassé. Dans ce contexte, une suite d'éléments constants dans une chaîne compte comme un seul élément si elle n'est pas interrompue par un axe.

Actuellement, le nombre maximum d'éléments cinématiques autorisé pour les transformations d'orientation est de 15.

- 101. Le nombre maximum d'axes rotatifs dans les chaînes cinématiques pour la définition d'une transformation a été dépassé.
- 103. Le nombre maximum d'éléments dans la définition de la chaîne cinématique de l'outil a été dépassé.
- 104. Le nombre maximum d'éléments dans la définition de la chaîne cinématique de la pièce a été dépassé.

Actuellement, le nombre maximum d'axes rotatifs autorisé pour les transformations d'orientation est de 6.

- 106. Le nombre maximum autorisé d'éléments de chaîne pour la représentation interne de la cinématique de la machine a été dépassé.
- 200. Un élément de correction est défini à la fin de la chaîne Pièce alors que le bit 7 dans \$NT_CNTRL[n] est activé (fermer la chaîne Pièce).
- 201. Un élément de correction est défini à la fin de la chaîne Outil alors que le bit 8 dans \$NT_CNTRL[n] est activé (fermer la chaîne Outil).
- 300. L'élément de chaîne auquel \$NT_CORR_ELEM_P[n, 0] renvoie est introuvable.
- 301. L'élément de chaîne auquel \$NT_CORR_ELEM_P[n, 1] renvoie est introuvable.
- 302. L'élément de chaîne auquel \$NT_CORR_ELEM_P[n, 2] renvoie est introuvable.
- 303. L'élément de chaîne auquel \$NT_CORR_ELEM_P[n, 3] renvoie est introuvable.
- 310. L'élément de chaîne auquel \$NT_CORR_ELEM_T[n, 0] renvoie est introuvable.
- 311. L'élément de chaîne auquel \$NT_CORR_ELEM_T[n, 1] renvoie est introuvable.
- 312. L'élément de chaîne auquel \$NT_CORR_ELEM_T[n, 2] renvoie est introuvable.
- 313. L'élément de chaîne auquel \$NT_CORR_ELEM_T[n, 3] renvoie est introuvable.
- 320. L'élément de chaîne auquel \$NT_CORR_ELEM_P[n, 0] renvoie ne se trouve pas dans la section correspondante.
- 321. L'élément de chaîne auquel \$NT_CORR_ELEM_P[n, 1] renvoie ne se trouve pas dans la section correspondante.
- 322. L'élément de chaîne auquel \$NT_CORR_ELEM_P[n, 2] renvoie ne se trouve pas dans la section correspondante.
- 323. L'élément de chaîne auquel \$NT_CORR_ELEM_P[n, 3] renvoie ne se trouve pas dans la section correspondante.
- 330. L'élément de chaîne auquel \$NT_CORR_ELEM_T[n, 0] renvoie ne se trouve pas dans la section correspondante.
- 331. L'élément de chaîne auquel \$NT_CORR_ELEM_T[n, 1] renvoie ne se trouve pas dans la section correspondante.
- 332. L'élément de chaîne auquel \$NT_CORR_ELEM_T[n, 2] renvoie ne se trouve pas dans la section correspondante.
- 333. L'élément de chaîne auquel \$NT_CORR_ELEM_T[n, 3] renvoie ne se trouve pas dans la section correspondante.
- 10000. Axe rotatif redondant non autorisé. Un seul axe rotatif redondant est (actuellement) admis pour une transformation d'orientation. Cet axe rotatif doit être le premier axe dans la chaîne cinématique.

Réaction :

Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède :

Définir un bloc de données de transformation valide.

Poursuite du programme :

Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4349	[Canal %1:] La mémoire est insuffisante pour les transformations.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Nombre de transformations déjà actives
Description :	Chaque transformation cinématique dans le NCK nécessite un espace de mémoire défini. Si le PM 18866 \$MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS est différent de zéro, il indique le nombre de transformations cinématiques pouvant être activées simultanément dans le NCK. Si le PM 18866 \$MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS est égal à zéro, le nombre maximum de transformations cinématiques activables simultanément est déterminé automatiquement (ce nombre est actuellement égal à vingt fois le nombre de canaux existants).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Augmenter la valeur du PM 18866 \$MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
4400	Une modification de PM provoque une réorganisation de la mémoire tampon (type %1), (perte de données !) - %2
Paramètres :	%1 = Type de mémoire %2 = le cas échéant, descripteur PM
Description :	Il y a eu modification d'un PM qui configure la mémoire tampon. Un redémarrage de la CN avec le PM modifié déclenche la réorganisation de la mémoire tampon et, de ce fait, la perte de toutes les données utilisateur sauvegardées (programmes pièce, données outil, GUD, CEPV, ...). Signification du 1er paramètre 0x00 mémoire tampon (interne) 0x01 mémoire tampon
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Si la CN contient des données utilisateur non sauvegardées, une sauvegarde doit être effectuée avant le prochain démarrage NCK. La réorganisation de la mémoire peut être évitée en remettant manuellement le PM modifié à la valeur qu'il avait au dernier lancement.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.
4402	%1 entraîne la réinitialisation des paramètres machine
Paramètres :	%1 = Paramètre machine
Description :	Si ce paramètre machine est mis à 1, au prochain démarrage les valeurs courantes des paramètres machine seront écrasés par les valeurs prééglées. Dans certaines circonstances, cela peut entraîner des pertes de données (même en mémoire tampon).
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Si la CN contient des données utilisateur non sauvegardées, une sauvegarde doit être effectuée avant le prochain démarrage NCK. La réorganisation de la mémoire peut être évitée en remettant manuellement le PM modifié à la valeur qu'il avait au dernier lancement.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.
4500	L'erreur %2 est survenue lors de l'écriture du fichier de sauvegarde AMR %1 (perte de données !)
Paramètres :	%1 = nom de fichier %2 = Code d'erreur
Description :	Impossible d'écrire le fichier de sauvegarde pour la reconfiguration automatique de la mémoire.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel / service de SAV habilités.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4501 L'erreur %2 est survenue lors de la lecture du fichier de sauvegarde AMR %1 (perte de données !)

Paramètres : %1 = nom de fichier
%2 = Code d'erreur

Description : Le fichier de sauvegarde pour la reconfiguration automatique de la mémoire n'a pas pu être lu

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel / service de SAV habilités.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4502 [Canal %1:] Anachronisme %2(%3) -> %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%3 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%4 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description : Jusqu'à présent, le comportement au Reset du 6e ou 8e groupe G a été fixé dans PM20110 \$MC_RESET_MODE_MASK Bit4 et Bit5. Désormais, ce réglage est effectué dans PM20152 \$MC_GCODE_RESET_MODE.

Pour rendre compatible les "anciennes" sauvegardes de données avec les nouvelles, les "anciennes" données sont extraites de PM20110 \$MC_RESET_MODE_MASK et reportées dans PM20152 \$MC_GCODE_RESET_MODE.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

4503 [Unité TO %1 :] Le numéro H %2 a été attribué plusieurs fois. Le paramètre machine ne sera pas mis à 1.

Paramètres : %1 = Unité Outil
%2 = Numéro H

Description : Cette erreur ne peut survenir que si le PM 10880 \$MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM = 1 ou 2. Le bit 3 du PM 10890, \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, qui agit sur la mise sous tension a été remis à zéro. Lors du contrôle de la gestion des données après la mise sous tension, il a été constaté que des tranchants différents issus de la même unité TO ont le même numéro H. Le bit 3 du PM 10890 \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE reste à 1 et ne sera pas repris dans la gestion des données.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Les numéros H ne doivent pas être attribués plus de deux fois au sein d'une unité Outil. Le bit 3 = 0 du PM10890, \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, peut alors être mis à 1 et un démarrage à chaud peut être effectué.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

4600 type de manivelle invalide pour la %1e manivelle

Paramètres : %1 = Numéro de la manivelle

Description : Le type de manivelle (segment matériel) sollicité par le PM11350 \$MN_HANDWHEEL_SEGMENT pour la %1e manivelle est invalide.

Réaction : Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Configurer un type valide pour la manivelle concernée, dans le PM11350 \$MN_HANDWHEEL_SEGMENT.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4630	module de manivelle invalide pour %1e manivelle
Paramètres :	%1 = Module manivelle
Description :	PROFIBUS/PROFINET uniquement : \$MN_HANDWHEEL_MODULE ne contient pas le renvoi à un élément dans le tableau (array) des paramètres machine \$MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] qui est nécessaire pour la configuration des manivelles PROFIBUS.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Pour la manivelle PROFIBUS concernée, configurer le PM11351 \$MN_HANDWHEEL_MODULE de sorte qu'il existe un renvoi valide à un élément dans le tableau (array) des PM11353 \$MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[].
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
4631	slot de manivelle invalide pour %1e manivelle
Paramètres :	%1 = Slot de manivelle
Description :	PROFIBUS/PROFINET uniquement : Le slot de manivelle sollicité pour la %1e manivelle via le paramètre machine \$MN_HANDWHEEL_INPUT n'est pas disponible pour des manivelles PROFIBUS.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Configurer pour la manivelle PROFIBUS considérée le PM11352 \$MN_HANDWHEEL_INPUT sur un slot de manivelle valide.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
4632	l'adresse de base logique du slot de manivelle PROFIBUS n'a pas été trouvée pour la %1e manivelle
Paramètres :	%1 = Numéro de la manivelle
Description :	PROFIBUS/PROFINET uniquement : L'adresse de base logique du slot de manivelle PROFIBUS, indexée via le paramètre machine \$MN_HANDWHEEL_MODULE dans le tableau des paramètres machine \$MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] n'a pas été trouvée dans la configuration matérielle Step 7 courante.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier si le paramètre machine PM11351 \$MN_HANDWHEEL_MODULE de la manivelle concernée est correct. Vérifier si l'adresse de base logique du slot de manivelle PROFIBUS dans le tableau des paramètres machine PM11353 \$MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] est correct.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
5000	Contrat de communication irréalisable %1
Paramètres :	%1 = indication concernant les ressources concernées.
Description :	Le contrat de communication (échange de données entre CN et IHM, p. ex. le chargement d'un programme pièce) ne peut être exécuté en raison d'un manque d'espace mémoire. Cause : contrats de communication trop nombreux en parallèle.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Réduire le nombre de contrats de communication traités en parallèle ou augmenter le PM 10134 \$MN_MM_NUM_MMC_UNITS - Redémarrer le contrat de communication. Informez le personnel/le service après-vente habilité. Aucun remède n'est possible - la commande qui a conduit au déclenchement de l'alarme doit être répétée. La visualisation de l'alarme est effacée avec Cancel.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6000 Organisation mémoire a eu lieu avec param. machine standard

Description :	La gestion de mémoire ne pouvait pas effectuer la partition de la mémoire utilisateur CN à l'aide des valeurs des paramètres machine. La capacité totale de mémoire disponible en tant que mémoire dynamique et statique pour l'utilisateur CN (par ex. pour les définitions de macro, les variables utilisateur, le nombre des correcteurs d'outil, le nombre des répertoires et fichiers etc.) est insuffisante.
Réaction :	CN pas prête. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Redéfinir la partition de mémoire CN ! Il n'est pas possible d'indiquer comme cause de l'alarme un PM déterminé pour l'attribution d'espace mémoire utilisateur. C'est pourquoi il faut rechercher le PM déclencheur de l'alarme en modifiant pas à pas la partition mémoire spécifique à l'utilisateur à partir des valeurs par défaut figurant dans les paramètres machine. Dans la plupart des cas, ce n'est pas un seul PM qui a été choisi avec une valeur trop élevée. Il est par conséquent recommandé de procéder à une certaine réduction de l'espace mémoire dans plusieurs PM.
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6010 [Canal %1:] Bloc de données %2 n'a pas été créé ou uniquement partiellement, numéro de l'erreur %3

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = chaîne de caractères (nom du bloc) %3 = code interne d'erreur
---------------------	---

Description : La gestion des données a décelé une erreur au démarrage. Il se peut que le bloc de données cité n'a pas été créé. Le numéro d'erreur donne une information sur le type d'erreur. Une erreur système qui ne peut être corrigée est signalée par un numéro d'erreur > 100000. Dans les autres cas, la plage de mémoire utilisateur définie est insuffisante. Les numéros d'erreur (utilisateur) ont alors la signification suivante :

- Numéro d'erreur 1 : pas de place mémoire disponible
- Numéro d'erreur 2 : le nombre de symboles possibles est dépassé
- Numéro d'erreur 3 : l'indice 1 est en dehors de la zone de valeurs valides
- Numéro d'erreur 4 : le nom est déjà présent dans le canal
- Numéro d'erreur 5 : le nom est déjà présent dans le NCK

Le déclenchement de l'alarme après l'insertion de programmes de cycles, de définitions de macros ou de définitions de données utilisateur globales (GUD) signifie que les paramètres ont été mal choisis pour la configuration de la mémoire utilisateur. Dans tous les autres cas, des modifications effectuées sur des paramètres machine qui étaient corrects entraînent des erreurs dans la configuration de la mémoire utilisateur CN.

Les noms de blocs suivants (2e paramètre) sont connus dans le NCK (blocs de données système et utilisateur ; en général, seuls des problèmes liés à des blocs de données utilisateur peuvent être résolus par une intervention de l'opérateur) :

- _N_NC_OPT - Système interne : données optionnelles, NCK global
- _N_NC_SEA - Système interne : données de réglage, NCK global
- _N_NC_TEA - Système interne : paramètres machine, NCK global
- _N_NC_CEC - Système interne : 'cross error compensation'
- _N_NC_PRO - Système interne : zones de protection, NCK global
- _N_NC_GD1 - Utilisateur : 1er bloc GUD déterminé par _N_SGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD2 - Utilisateur : 2e bloc GUD déterminé par _N_MGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD3 - Utilisateur : 3e bloc GUD déterminé par _N_UGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD4 - Utilisateur : 4e bloc GUD déterminé par _N_GUD4_DEF, NCK global
- _N_NC_GD5 - Utilisateur : 5e bloc GUD déterminé par _N_GUD5_DEF, NCK global
- _N_NC_GD6 - Utilisateur : 6e bloc GUD déterminé par _N_GUD6_DEF, NCK global
- _N_NC_GD7 - Utilisateur : 7e bloc GUD déterminé par _N_GUD7_DEF, NCK global
- _N_NC_GD8 - Utilisateur : 8e bloc GUD déterminé par _N_GUD8_DEF, NCK global
- _N_NC_GD9 - Utilisateur : 9e bloc GUD déterminé par _N_GUD9_DEF, NCK global
- _N_NC_MAC - Utilisateur : macrodéfinitions
- _N_NC_FUN - Utilisateur : fonctions et procédures prédéfinies, NCK global
- _N_CHc_OPT - Système interne : données optionnelles, spécifique canal
- _N_CHc_SEA - Système interne : données de réglage, spécifique au canal
- _N_CHc_TEA - Système interne : paramètres machine, spécifique au canal
- _N_CHc_PRO - Système interne : zones de protection, spécifique au canal
- _N_CHc_UFR - Système interne : frames, spécifique au canal
- _N_CHc_RPA - Système interne : variables de calcul, spécifique au canal
- _N_CHc_GD1 - Utilisateur : 1er bloc GUD déterminé par _N_SGUD_DEF, spécifique au canal
- _N_CHc_GD2 - Utilisateur : 2e bloc GUD déterminé par _N_MGUD_DEF, spécifique au canal
- _N_CHc_GD3 - Utilisateur : 3e bloc GUD déterminé par _N_UGUD_DEF, spécifique au canal
- _N_CHc_GD4 - Utilisateur : 4e bloc GUD déterminé par _N_GUD4_DEF, spécifique au canal
- _N_CHc_GD5 - Utilisateur : 5e bloc GUD déterminé par _N_GUD5_DEF, spécifique au canal
- _N_CHc_GD6 - Utilisateur : 6e bloc GUD déterminé par _N_GUD6_DEF, spécifique au canal
- _N_CHc_GD7 - Utilisateur : 7e bloc GUD déterminé par _N_GUD7_DEF, spécifique au canal
- _N_CHc_GD8 - Utilisateur : 8e bloc GUD déterminé par _N_GUD8_DEF, spécifique au canal
- _N_CHc_GD9 - Utilisateur : 9e bloc GUD déterminé par _N_GUD9_DEF, spécifique au canal
- _N_AXa_OPT - Système interne : données optionnelles, axiales
- _N_AXa_SEA - Système interne : données de réglage, axiales
- _N_AXa_TEA - Système interne : paramètres machine, axiaux
- _N_AXa_EEC - Système interne : données de correction de l'erreur de pas de vis de transmission, axiales
- _N_AXa_QEC - Système interne : données de correction de l'erreur de quadrant, axiales
- _N_TOt_TOC - Système interne : données de porte-outils, spécifiques TOA
- _N_TOt_TOA - Système interne : paramètres d'outil, spécifiques TOA

- _N_TOT_TMA - Système interne : données de magasin, spécifiques TOA
- _N_NC_KIN - Système interne : données pour description des chaînes cinématiques, spécifiques au NCK
- _N_NC_NPA - Système interne : données pour la description des zones de protection 3D, spécifiques au NCK
- _N_NC_TRA - Système interne : blocs de données de transformation, spécifiques NCK
- _N_NC_WAL - Système interne : données pour la description de la limitation de la zone de travail définie en coordonnées
- _N_COMPLETE_CYD - Système interne : paramètres machine d'affichage et de cycles, spécifiques au NCK, aux canaux, aux axes

c = numéro de canal

a = numéro d'axe machine

t = numéro d'unité TOA

Il existe encore d'autres blocs de données système internes avec descripteurs.

Réaction :

CN pas prête.

Canal pas prêt.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en cas d'alarme.

Remède :

Corriger les paramètres machine ou annuler les modifications.

Informez le personnel/le service après-vente habilité. Pour les programmes à cycles, les paramètres machine déterminants sont au nombre de deux :

- PM 18170 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES = nombre maxi de tous les programmes à cycles, numéro d'erreur = 2 indique que cette valeur est trop petite.

- PM 18180 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM = nombre maxi de tous les paramètres définis dans les cycles, numéro d'erreur = 2 indique que cette valeur est trop petite.

(lorsque ces PM sont modifiés, la bufférisation de la mémoire est conservée)

Pour les définitions de macro-instructions, on a :

PM 18160 \$MN_MM_NUM_USER_MACROS = nombre maxi de toutes les définitions de macro-instructions, numéro d'erreur = 2 indique que cette valeur est trop petite.

(lorsque ces PM sont modifiés, la bufférisation de la mémoire est conservée)

Le principe suivant est valable pour des variables GUD :

- PM 18118 \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES = nombre maxi de blocs de données GUD par zone (NCK/canal) (si GD1, GD2, GD3, GD9 doivent être définis, la valeur doit être =9 et non pas =4).

- PM 18120 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK = nombre maxi de toutes les variables globales GUD du NCK, numéro d'erreur = 2 indique que cette valeur est trop petite.

- PM 18130 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN = nombre maxi de toutes les variables GUD spécifiques aux canaux présentes dans le canal, numéro d'erreur = 2 indique que cette valeur est trop petite.

- PM 18150 \$MN_MM_GUD_VALUES_MEM = mémoire totale des valeurs de toutes les variables GUD ensemble, numéro d'erreur = 1 indique que cette valeur est trop petite.

Poursuite du programme :

Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

6020

Paramètres machine modifiés - Réorganisation %1 de la mémoire

Paramètres :

%1 = Information détaillée

Description :

Des paramètres machine ont été modifiés qui définissent la partition de la mémoire utilisateur CN. La gestion des données a procédé à une nouvelle répartition en fonction des paramètres machine modifiés.

Signification de la valeur de paramètre :

- AFS = le système de fichiers actif a été reconfiguré. Les fichiers du système de fichiers passif ont été conservés.

- PFS/AFS = les systèmes de fichiers actif et passif ont été reconfigurés.

La configuration du paramètre machine \$MN_IS_AUTOMATIC_MEM_RECONFIG définit si le NCK procède automatiquement à la configuration de l'AFS (valeur=TRUE) ou non (valeur=FALSE).

Réaction :

Visualisation de l'alarme.

Remède :

Aucun remède nécessaire. Réintroduire les données utilisateur.

Poursuite du programme :

Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6030	Limite mémoire utilisateur a été adaptée
Description :	Au démarrage, la gestion des données vérifie les espaces de mémoire utilisateur réellement disponibles physiquement (DRAM, DPRAM et SRAM) en les comparant aux valeurs contenues dans les paramètres machines spécifiques au système, PM 18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC, PM 18220 \$MN_MM_USER_MEM_DPR et PM 18230 \$MN_MM_USERMEM_BUFFERED.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Aucun remède nécessaire. La nouvelle valeur maximale admissible peut être chargée dans le paramètre machine modifié.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
6035	Le système a seulement %2kO au lieu de %1 kO de mémoire utilisateur libre de type '%3'
Paramètres :	%1 = mémoire libre en kO définie pour le modèle de commande %2 = mémoire libre maximale effective en kO %3 = type de mémoire, "D" =non secourue, "S" =secourue
Description :	L'alarme survient uniquement après un 'démarrage à froid' (=démarrage NCK avec les paramètres machine standard). L'alarme est purement informative. Aucune fonction NCK n'est dérangée. Elle indique que le noyau CN dispose d'une mémoire utilisateur libre inférieure à celle prévue par Siemens pour cette variante de commande. La valeur de la mémoire utilisateur libre effective est également indiquée dans les PM18050 \$MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC, PM18060 \$MN_INFO_FREE_MEMS_STATIC. Siemens livre le noyau CN avec des préreglages contenant, selon le modèle, une certaine quantité de mémoire libre pour les réglages spécifiques de l'application concrète. Les systèmes NCK originaux sont réglés d'usine de manière à ce que l'alarme ne se déclenche pas lors d'un démarrage à froid.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	La cause du message peut être due au fait que : - Le noyau CN contient des logiciels de cycles de compilation d'une taille telle que le matériel ne peut fournir la mémoire libre nécessaire. - Le noyau CN tourne sur un matériel qui n'est pas conçu pour cette version NCK (dont la mémoire libre est insuffisante). - Si l'application concrète fonctionne correctement avec la mémoire utilisateur disponible (et peut donc être mise en service sans erreurs), le message peut être ignoré. - Si l'application concrète ne peut pas ensuite être configurée car la mémoire est insuffisante, il faut soit réduire le cycle de compilation existant, soit, si le matériel le permet, augmenter la mémoire.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
6401	[Canal %1:] Changement d'outil impossible : aucune place disponible pour l'outil %2 dans le magasin %4.
Paramètres :	%1 = numéro de canal %2 = chaîne de caractères (descripteur) %3 = -pas utilisé- %4 = Numéro de magasin
Description :	L'outil ne peut être amené dans le magasin d'outils choisi. Il n'y a pas d'emplacement disponible pour cet outil. Un emplacement approprié est essentiellement déterminé par l'état. Celui-ci doit indiquer que l'emplacement est libre, n'est pas bloqué, n'est pas réservé, n'est pas non plus occupé par un outil très grand. Il est par ailleurs important que le type d'outil corresponde avec le type d'emplacements de magasins éventuellement libres (lorsque, par exemple, tous les emplacements de magasin sont de type 'B' et sont tous libres et que l'outil est de type 'A', cet outil ne peut pas être rangé dans ce magasin.)
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.

Remède :

- Vérifier si les données de magasin sont définies correctement.
- Vérifier si, à la suite de certaines opérations, le magasin n'offre plus d'autre emplacement susceptible d'accueillir un autre outil.
- Vérifier si une hiérarchie des types d'emplacements a été définie et si elle interdit par exemple de ranger un outil de type 'A' à un emplacement libre de type 'B'.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6402 [Canal %1:] Changement d'outil impossible. Magasin n° %2 inexistant

Paramètres :

- %1 = numéro de canal
- %2 = Numéro de magasin

Description : Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. Pas de magasin portant ce numéro.

Réaction :

- Blocage départ programme dans ce canal.
- Les signaux d'interface sont mis à 1.
- Visualisation de l'alarme.
- Suspension programme en cas d'alarme.

Remède :

- Vérifier si les données de magasin sont définies correctement.
- Vérifier s'il existe un rapport de distance entre le magasin et l'organe porte outil/broche désiré.
- Le programme utilisateur de l'AP peut avoir délivré des données erronées au NCK

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6403 [Canal %1:] Changement d'outil impossible. Emplacement n° %2 inexistant dans magasin %3

Paramètres :

- %1 = numéro de canal
- %2 = Numéro de magasin
- %3 = Numéro d'emplacement magasin

Description : Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. L'emplacement n'existe pas dans le magasin.

Réaction :

- Blocage départ programme dans ce canal.
- Les signaux d'interface sont mis à 1.
- Visualisation de l'alarme.
- Suspension programme en cas d'alarme.

Remède :

- Vérifier si les données de magasin sont définies correctement.
- Le programme utilisateur de l'AP peut avoir délivré des données erronées au NCK

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6404 [Canal %1:] Changement d'outil impossible. Outil %2 inexistant ou inutilisable

Paramètres :

- %1 = numéro de canal
- %2 = chaîne de caractères (descripteur)

Description :

- Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. L'outil cité n'existe pas ou il ne peut pas être monté.
- L'outil n'est pas utilisable même s'il est contenu dans un multitool déjà activé avec un autre outil ou s'il est contenu dans un multitool qui est à l'état 'Changement actif' ou qui est doté d'un autre porte-outil.

Réaction :

- Blocage départ programme dans ce canal.
- Les signaux d'interface sont mis à 1.
- Visualisation de l'alarme.
- Suspension programme en cas d'alarme.

Remède :

- Contrôler si le programme pièce a été écrit correctement.
- Vérifier si les données d'outil ont été définies correctement.
- Vérifier s'il existe un outil de rechange pour l'outil indiqué.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6405	[Canal %1:] Instruction %2 renferme un paramètre d'acquittement AP %3 -identificateur %4
Paramètres :	%1 = numéro de canal %2 = numéro d'instruction %3 = paramètre d'acquittement AP %4 = code d'erreur
Description :	L'instruction mentionnée a été acquittée incorrectement par l'AP dans le contexte actuel. Les affectations suivantes sont définies pour "N° d'instruction" : 1 Déplacer l'outil, charger le magasin ou le décharger 2 Préparer le changement d'outil 3 Exécuter le changement d'outil 4 Préparer et exécuter le changement d'outil avec la commande T 5 Préparer et exécuter le changement d'outil avec la commande M 7 Mettre un terme à un ordre d'outil interrompu 8 Vérifier le déplacement d'outil avec réservation 9 Vérifier le déplacement d'outil 0 Acquitter le transport Les paramètres 2 et 3 indiquent la commande AP et le numéro d'état de l'acquittement. Exemple : Paramètre 4 du message d'alarme = 10. Dans le cas d'un déplacement asynchrone d'outils, il n'est pas prévu de réserver un emplacement en mémoire intermédiaire. Dans l'exemple, le paramètre est alors ignoré par le NCK. Autres motifs d'alarme possibles : Le changement d'outil défini par l'ordre est impossible. L'emplacement de magasin cité dans le paramètre controversé n'existe pas dans le magasin. Le 3ème paramètre - le code d'erreur - donne des informations supplémentaires sur l'alarme. Description : - 0 = non défini - 1 = état interdit actuellement ou AP a reçu un état non défini - 2 = n° de magasin/n° d'emplacement source et/ou destination inconnu - 3 = non défini - 4 = n° de magasin et/ou n° d'emplacement de destination pas la destination finale dans le cas d'une instruction de déplacement d'outil - 5 = non défini - 6 = n° de magasin et/ou n° d'emplacement source inconnu dans le cas d'un changement d'outil - 7 = Commande AP avec données incohérentes : soit adresses de magasin incohérentes dans VDI, soit commande NCK différente de l'acquittement AP, soit les deux - 8 = Commande AP avec données incohérentes : lors d'un refus d'outil, l'outil refusé a été déchargé de manière asynchrone. Le NCK ne peut pas exécuter une nouvelle sélection. - 9 = Commande AP avec données incohérentes : Les données de la commande d'acquittement veulent envoyer un outil à un emplacement sur lequel se trouve un autre outil. - 10 = Le déplacement d'outil asynchrone avec réservation est défini uniquement pour déplacer un outil depuis un magasin jusqu'à un emplacement intermédiaire. - 11 = L'outil chargé se trouve dans un Multitool. L'AP n'est pas autorisé d'acquitter la position Multitool par une autre valeur.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informer le personnel/le service après-vente habilité. Communication AP défectueuse : corriger le programme AP.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
6406	[Canal %1:] Acquittement AP manque pour instruction %2
Paramètres :	%1 = numéro de canal %2 = numéro d'instruction

Description :	Il y a encore un acquittement de l'AP en attente pour le changement d'outil. Sans cet acquittement pour le numéro d'ordre cité, le NCK ne peut continuer de travailler. Les valeurs que peut prendre le numéro d'instruction sont décrites sous l'alarme 6405.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. - Communication AP défectueuse : corriger le programme AP. - Il est possible de sortir le NCK de l'état d'attente avec l'ordre AP 7. Ceci a pour effet d'annuler l'ordre en attente.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6407	[Canal %1:] L'outil %2 ne peut pas être rangé à l'emplacement %4 du magasin %3. Définition du magasin non autorisée !
Paramètres :	%1 = numéro de canal %2 = chaîne de caractères (descripteur) %3 = Numéro de magasin %4 = Numéro d'emplacement magasin
Description :	L'outil doit être rangé, à l'aide d'un contrat de chargement d'outil ou d'un contrat de vérification, à un emplacement dont la définition ne remplit pas les conditions de chargement. Causes probables de l'erreur : - l'emplacement est interdit ou occupé ! - le type d'outil ne correspond pas au type d'emplacement ! - l'outil est trop grand, les emplacements voisins sont occupés !
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	- Vérifier si les données du magasin ont été définies correctement (particulièrement le type d'emplacement). - Vérifier si les paramètres d'outil ont été définis correctement (particulièrement le type d'emplacement).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6408	[Canal %1:] Bloc %2 Échec de recherche/vérification d'emplacement libre dans le magasin
Paramètres :	%1 = numéro de canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Echec de recherche d'emplacement libre ou de vérification d'emplacement libre. Les causes de l'erreur peuvent être les suivantes : - L'emplacement est interdit ou occupé. - Le type de l'outil ne correspond pas au type d'emplacement. - L'outil est trop grand, les emplacements voisins sont occupés.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier si les données du magasin ont été définies correctement (particulièrement le type d'emplacement). - Vérifier si les paramètres d'outil ont été définis correctement (particulièrement le type d'emplacement).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6409	[Canal %1 :] Bloc %2 Si un MTL est programmé, T doit également être programmé.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Fonction : programmation de multitoools et T=emplacement . Programmation T absente dans le bloc. Seuls les MTL sont programmés.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme CN : - Programmer T dans le bloc - ou supprimer MTL dans le bloc
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
6410	[Unité TO %1:] Outil %2 a atteint la limite de préavis avec D = %4
Paramètres :	%1 = Unité Outil %2 = descripteur d'outil (nom) %3 = -pas utilisé- %4 = Numéro D
Description :	Surveillance des outils : Avertissement que le correcteur D indiqué pour l'outil surveillé en durée de vie, en nombre de pièces ou en usure a atteint sa limite de préavis. Le n° D sera indiqué dans la mesure du possible, dans le cas contraire le 4ème paramètre contiendra la valeur 0. Si la fonction "Somme de correction" est active, il est alors possible que la surveillance de la somme de correction soit active à la place de la surveillance de l'usure. Le type concret de la surveillance d'outil est une propriété de l'outil (voir \$TC_TP9). L'indication du numéro d'outil frère n'a pas de signification si l'usinage se fait sans outil de rechange. Cette alarme est déclenchée par l'IHM ou par l'AP (= interface OPI). Le contexte canal n'est pas défini. C'est la raison pour laquelle l'unité de CO est indiquée (voir PM 28085 \$MC_MM_LINK_TOA_UNIT).
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Fonction d'information seulement : l'utilisateur décide des mesures à prendre.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
6411	[Canal %1:] Outil %2 a atteint la limite de préavis avec D = %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = descripteur d'outil (nom) %3 = -pas utilisé- %4 = Numéro D
Description :	Surveillance des outils : Avertissement que le correcteur D de l'outil surveillé en durée de vie, en nombre de pièces ou en usure a atteint sa limite de préavis. Le n° D sera indiqué dans la mesure du possible, dans le cas contraire le 4ème paramètre contiendra la valeur 0. Si la fonction "Somme de correction" est active, il est alors possible que la surveillance de somme de correction soit active à la place de la surveillance d'usure. Le type concret de la surveillance d'outil est une propriété de l'outil (voir \$TC_TP9). L'indication numéro de duplo n'a pas de signification si l'usinage se fait sans outil de rechange. L'alarme est déclenchée dans le cadre de l'exécution du programme CN.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Fonction d'information seulement : l'utilisateur décide des mesures à prendre.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6412 [Unité TO %1:] Outil %2 a atteint la limite de surveillance avec D = %4

Paramètres :	%1 = Unité Outil %2 = descripteur d'outil (nom) %3 = -pas utilisé- %4 = Numéro D
Description :	Surveillance des outils : Avertissement que le correcteur D de l'outil surveillé en durée de vie, en nombre de pièces ou en usure a atteint sa limite de surveillance. Le n° D sera indiqué dans la mesure du possible, dans le cas contraire le 4ème paramètre contiendra la valeur 0. Si la fonction "Somme de correction" est active, il est alors possible que la surveillance de somme de correction soit active à la place de la surveillance d'usure. Le type concret de la surveillance d'outil est une propriété de l'outil (voir \$TC_TP9). L'indication numéro de duplo n'a pas de signification si l'usinage se fait sans outil de rechange. Cette alarme est déclenchée par l'IHM ou par l'AP (= interface OPI). Le contexte canal n'est pas défini. Pour cette raison, l'unité de CO est indiquée (voir PM28085 \$MC_MM_LINK_TOA_UNIT).
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Fonction d'information seulement : l'utilisateur décide des mesures à prendre.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6413 [Canal %1:] Outil %2 a atteint la limite de surveillance avec D = %4

Paramètres :	%1 = Unité Outil %2 = descripteur d'outil (nom) %3 = -pas utilisé- %4 = Numéro D
Description :	Surveillance des outils : Avertissement que le correcteur D de l'outil surveillé en durée de vie, en nombre de pièces ou en usure a atteint sa limite de surveillance. Le n° D sera indiqué dans la mesure du possible, dans le cas contraire le 4ème paramètre contiendra la valeur 0. Si la fonction "Somme de correction" est active, il est alors possible que la surveillance de somme de correction soit active à la place de la surveillance d'usure. Le type concret de la surveillance d'outil est une propriété de l'outil (voir \$TC_TP9). L'indication numéro de duplo n'a pas de signification si l'usinage se fait sans outil de rechange. L'alarme est déclenchée dans le cadre de l'exécution du programme CN.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Fonction d'information seulement : l'utilisateur décide des mesures à prendre.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6421 [Canal %1:] Déplacement d'outil impossible. Pas d'emplacement disponible pour l'outil %2 dans le magasin %4.

Paramètres :	%1 = numéro de canal %2 = chaîne de caractères (descripteur) %3 = -pas utilisé- %4 = Numéro de magasin
Description :	L'instruction de déplacement d'outil souhaitée - déclenchée par MMC ou l'AP - est impossible. L'outil ne peut être amené dans le magasin sélectionné. Il n'y a pas d'emplacement disponible pour cet outil.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède :	- Vérifier si les données de magasin ont été définies correctement (p. ex. le magasin ne peut pas être bloqué). - Vérifier si les paramètres d'outil ont été définis correctement (p. ex. le type d'emplacement de l'outil doit coïncider avec les types d'emplacements admis dans le magasin). - Vérifier si, à la suite de certaines opérations, le magasin n'offre plus d'autre emplacement susceptible d'accueillir un autre outil. - Vérifier si une hiérarchie de types d'emplacements a été définie et si elle interdit par exemple de ranger un outil de type 'A' à un emplacement libre de type 'B'.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6422	[Canal %1:] Déplacement d'outil impossible. Magasin n° %2 inexistant.
Paramètres :	%1 = numéro de canal %2 = Numéro de magasin
Description :	L'instruction de déplacement d'outil souhaitée - déclenchée par MMC ou l'AP - est impossible. Pas de magasin portant ce numéro.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier si les données de magasin sont définies correctement. - Si l'ordre de déplacement est venu de l'AP : vérifier si le programme AP est correct. - Lorsque MMC a donné l'ordre de déplacement : vérifier si l'ordre MMC a été alimenté en paramètres corrects.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6423	[Canal %1:] Déplacement d'outil impossible. Emplacement n° %2 inexistant dans magasin %3.
Paramètres :	%1 = numéro de canal %2 = Numéro d'emplacement magasin %3 = Numéro de magasin
Description :	L'instruction de déplacement d'outil souhaitée - déclenchée par MMC ou l'AP - est impossible. L'emplacement de magasin sélectionné n'existe pas dans le magasin indiqué.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier si les données de magasin sont définies correctement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6424	[Canal %1:] Déplacement d'outil impossible. Outil %2 inexistant ou inutilisable.
Paramètres :	%1 = numéro de canal %2 = chaîne de caractères (descripteur)
Description :	L'instruction de déplacement d'outil souhaitée - déclenchée par l'IHM ou l'AP - est impossible. L'état de l'outil nommé ne permet pas son déplacement. L'outil sélectionné n'est pas défini ou n'est pas autorisé pour la commande. L'outil nommé ne peut pas non plus être déplacé s'il est contenu dans un multitool (seul le multitool en tant que tel peut être déplacé).
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède :	- Contrôler si l'état d'outil 'processus de changement en cours' ('H20') est activé. Dans l'affirmative, la commande de changement d'outil correspondante doit d'abord être terminée par l'AP. Il devrait ensuite être possible de déplacer l'outil. - Vérifier si les données d'outil ont été définies correctement. Est-ce le bon numéro T annoncé ? - Vérifier si la commande de déplacement a été paramétrée correctement. L'outil souhaité se trouve-t-il sur l'emplacement source ? L'emplacement cible est-il adapté à recevoir l'outil ? - Vérifier si l'outil est déjà chargé (si l'alarme apparaît lors du chargement de l'outil).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6425	[Canal %1:] L'outil %2 ne peut pas être rangé à l'emplacement %4 du magasin %3. Définition du magasin non autorisée.
Paramètres :	%1 = numéro de canal %2 = chaîne de caractères (descripteur) %3 = Numéro de magasin %4 = Numéro d'emplacement magasin
Description :	L'instruction de déplacement d'outil souhaitée - déclenchée par MMC ou l'AP - est impossible. L'outil doit être rangé, à l'aide d'un contrat de déplacement, à un emplacement dont la définition ne remplit pas les conditions de chargement. Causes probables de l'erreur : - l'emplacement est interdit ou occupé ! - le type d'outil ne correspond pas au type d'emplacement ! - l'outil est trop grand, les emplacements voisins sont occupés ! - si un chargement/déchargement d'outil est prévu - le poste de chargement/déchargement doit être du type "Poste de chargement". - si un chargement/déchargement d'outil est prévu - il y a une liaison entre le magasin concerné et le poste de chargement/déchargement ? voir également \$TC_MDP1, \$TC_MDP2.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier si les données de magasin sont définies correctement. - Vérifier si, à la suite de certaines opérations, le magasin n'offre plus d'autre emplacement susceptible d'accueillir un autre outil. - Vérifier si une hiérarchie de types d'emplacements a été définie et si elle interdit par exemple de ranger un outil de type 'A' à un emplacement libre de type 'B'. - Vérifier que le magasin concerné a une liaison avec le poste de chargement/déchargement ou une distance définie. - Vérifier que le poste de chargement/déchargement est du type "Poste de chargement". Voir également \$TC_MPP1.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6430	Compteur de pièces : débordement de la table des tranchants surveillés.
Description :	Impossibilité d'entrer de nouveaux tranchants dans le tableau de comptage de pièces. Il est possible d'entrer autant de tranchants dans le compteur de pièces que le NCK peut en contenir en tout. C'est-à-dire que la limite est atteinte lorsque chaque tranchant de chaque outil a été utilisé une fois exactement pour une pièce. Si plusieurs pièces sont usinées simultanément sur plusieurs portes outils/broches, le nombre de tranchants peut être entré dans le compteur de pièces PM 18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA. Si l'alarme est émise, cela signifie que les tranchants utilisés à partir de maintenant ne feront plus l'objet d'une surveillance en liaison avec le nombre de pièces produites et ce, jusqu'à ce que la table soit vidée avec l'instruction CN SETPIECE par exemple ou par le biais du contrat de l'IHM, AP (service PI).

Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Décrémentation de compteur de pièces oubliée ? Alors programmer SETPIECE dans le programme pièce ou incorporer correctement l'instruction correspondante dans le programme AP. - Si le programme pièce ou le programme AP est correct, il faut régler plus de mémoire pour les tranchants d'outils au moyen du PM18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA (seules des personnes disposant d'un droit d'accès sont habilitées à le faire !).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6431	[Canal %1:] Bloc %2 Fonction non autorisée. La gestion/surveillance d'outils n'est pas activée.
Paramètres :	%1 = identificateur canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Alarme survenant à l'appel d'une fonction de gestion de données qui n'est pas disponible parce que la gestion d'outils ou la surveillance d'outils est désactivée, par exemple les instructions de langage GETT, SETPIECE, GETSELT, NEWT, DELT, TCA.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Informer le personnel/le service après-vente habilité. - Vérifier de quelle façon la commande CN doit être configurée ! La gestion des outils ou la surveillance des outils sont-elle requises, mais inactives ? - Un programme pièce conçu pour la CN avec gestion d'outils ou surveillance d'outils est-il utilisé ? Maintenant ce programme démarre sur la CN sans gestion/surveillance d'outils ; cela ne va pas. Il faut soit faire tourner le programme pièce sur une CN appropriée, soit modifier le programme pièce. - Activer la gestion des outils / la surveillance d'outils par la définition des paramètres machine correspondants. Voir PM18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, PM20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK - Contrôler si l'option nécessaire est activée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6432	Fonction non exécutable. Aucun outil ne se trouve dans le porte-outil/broche
Paramètres :	%1 = numéro de canal
Description :	Alarme déclenchée quand on essaie d'effectuer dans le programme pièce du canal nommé une opération impliquant la présence d'un outil sur le porte-outil/broche. Cela peut être par ex. la fonction surveillance du nombre de pièces.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Sélectionner une autre fonction, sélectionner un autre porte-outil/broche ou charger un outil dans le porte-outils/broche.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6433	[Canal %1:] Bloc %2 Variable %3 non disponible avec la gestion d'outils
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Mnémonique source
Description :	La variable système indiquée dans %3 n'est pas disponible avec la gestion d'outils activée. En \$P_TOOLP, la fonction GELSELT devrait être utilisée.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme. Si \$P_TOOLP est programmé, il faut utiliser la fonction GETSELT.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6434 **[Canal %1 :] Bloc %2 Commande CN SETMTH non admise car la fonction porte-outils n'est pas active**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Aucun porte-outil maître n'a été défini pour l'état initial (PM20124 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER = 0) et donc aucun porte-outil n'est disponible. La commande CN SETMTH n'est pas non plus définie. Le changement d'outil est effectué dans ce réglage par rapport à la broche maître. La broche maître est mise à "1" avec SETMS.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Réaction d'alarme locale.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le programme CN (éliminer ou remplacer SETMHT) ou valider la fonction porte-outil via un paramètre machine.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6436 **[Canal %1 :] Bloc %2 L'instruction '%3' ne peut pas être programmée. La fonction '%4' n'est pas activée.**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = instruction programmée
 %4 = Identifiant de fonction

Description : L'instruction ne peut pas être programmée en raison de l'absence de validation ou d'activation de la fonction.
 Clé de fonction (4e paramètre) :
 1 = Numéros D absolus
 2 = Surveillance des outils
 3 = Gestion des magasins
 4 = Multitools
 5 = T=numéro d'emplacement de magasin

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le programme CN

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6437 **[Canal %1 :] Bloc %2 L'instruction '%3' ne peut pas être programmée. La fonction '%4' est activée.**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = instruction programmée
 %4 = Identifiant de fonction

Description : L'instruction ne peut pas être programmée car la fonction indiquée est active.
 Clé de fonction (4e paramètre) :
 1 = Numéros D absolus
 2 = Surveillance des outils
 3 = Gestion des magasins
 4 = Multitools
 5 = T=numéro d'emplacement de magasin

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme CN
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6438 [Canal %1 :] Bloc %2 Une modification incohérente des données n'est pas autorisée.

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Exemple : après la création de l'emplacement dans un multitoil défini, le codage des distances \$TC_MTP_KD ne doit plus être modifié.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme CN
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6441 Ecriture de \$P_USEKT non autorisée.

Description :	L'alarme se déclenche lorsqu'on essaie d'écrire la valeur de \$P_USEKT. Ceci n'est pas possible, car la programmation T= 'numéro d'emplacement' avec réglage automatique de \$P_USEKT est active.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier de quelle façon la commande CN doit être configurée ! (voir bit16 et bit22 dans PM20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK). - Un programme pièce conçu pour la CN sans T= 'numéro d'emplacement' avec réglage automatique de \$P_USEKT est-il utilisé ? Démarrer ce programme sur la CN avec T='numéro d'emplacement' et réglage automatique de \$P_USEKT est impossible. - Il faut soit faire tourner le programme pièce sur une CN appropriée, soit modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6442 [Canal %1:] Fonction non exécutable. Pas d'outil dans le magasin/à l'emplacement souhaité %2.

Paramètres :	%1 = numéro de canal %2 = numéro de magasin/numéro d'emplacement
Description :	Logique AP certainement erronée. Un changement d'outil avec rejet d'outil est configuré. La commande de préparation est en attente. Un déchargement de l'outil sélectionné est en cours (p. ex. de l'AP). L'AP acquitte la commande de préparation avec 'Répétition sélection outil' (p. ex. état=7). La NCK ne trouve pas l'outil à l'emplacement de magasin indiqué dans la commande AP. Ou : une intervention illégale de l'opérateur a eu lieu pendant une sélection d'outil en cours (déchargement de l'outil sélectionné). C'est pourquoi l'acquiescement AP a échoué.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Le programmeur AP doit respecter les points suivants : - Veiller à ce que l'outil ne soit pas retiré de son emplacement de magasin (p. ex. programme AP erroné). - Ne pas retirer l'outil (déchargement) du changement d'outil programmé avant la fin de l'acquiescement d'une commande. !! Il est cependant autorisé de modifier l'endroit de l'outil à mettre en place. La NCK est en mesure de maîtriser cette situation. Cette alarme complète l'alarme 6405 si cette dernière contient l'identification 8. Ceci devrait améliorer le diagnostic.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6450 [Canal %1:] Bloc %2 Changement d'outil impossible. Numéro d'emplacement de magasin %3 non valide dans le magasin tampon

Paramètres : %1 = numéro de canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = Numéro d'emplacement magasin

Description : Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. L'emplacement de magasin indiqué est un porte-outil/broche ou est vide.

L'instruction de langage TCI doit seulement être utilisée pour programmer les numéros du magasin tampon autres que outils/soutiens/broches ; ainsi, par ex. les numéros d'emplacement d'une pince sont autorisés.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier si les données du magasin (\$TC_MPP1) sont définies correctement.

- Vérifier si l'instruction de programme à l'origine de l'alarme - par ex. TCI - est paramétrée correctement.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6451 [Canal %1:] Bloc %2 Changement d'outil impossible. Pas de magasin tampon défini.

Paramètres : %1 = numéro de canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. Aucun magasin tampon n'est défini.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier si les données de magasin sont définies correctement.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6452 [Canal %1:] Bloc %2 Changement d'outil impossible. Le numéro de porte-outil/broche =%3 n'est pas défini.

Paramètres : %1 = numéro de canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = Numéro de porte-outil / broche

Description : Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. Le numéro de porte-outil/broche n'est pas défini.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Généralités : On doit avoir 'Extension d'adresse maximale programmée s (= numéro de broche / numéro de porte-outil) de Ts = t', Ms = 6 doit être inférieur à la valeur de PM18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE.

Avec la gestion des magasins : Vérifier si les numéros de porte-outil/broche et les données de magasin sont définies correctement

(voir les variables système \$TC_MPP1, \$TC_MPP5 du magasin des emplacements tampons).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6453	[Canal %1:] Bloc %2 Changement d'outil impossible. Pas d'affectation entre porte-outil / n° de broche = %3 et l'emplacement en mémoire intermédiaire %4
Paramètres :	%1 = numéro de canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro de broche %4 = LocNo
Description :	Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. Aucune affectation n'est définie entre le porte-outil/numéro de broche et le numéro d'emplacement de magasin tampon LocNo.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier si les données du magasin (\$TC_MLSR) sont définies correctement. - Vérifier si l'instruction de programme à l'origine de l'alarme - par ex. TCI - est paramétrée correctement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
6454	[Canal %1:] Bloc %2 Changement d'outil impossible. Aucune relation de distance disponible.
Paramètres :	%1 = numéro de canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. Ni la broche, ni l'emplacement de magasin tampon ne disposent d'une relation de distance.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier si les données du magasin (\$TC_MDP2) sont définies correctement. - Vérifier si l'instruction de programme à l'origine de l'alarme - par ex. TCI - est paramétrée correctement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
6455	[Canal %1:] Bloc %2 Le changement d'outil n'est pas possible. L'emplacement de magasin %3 ne figure pas dans le magasin %4
Paramètres :	%1 = numéro de canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro d'emplacement magasin %4 = Numéro de magasin
Description :	Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. L'emplacement de magasin indiqué ne figure pas dans le magasin désigné.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier si l'instruction de programme en cause - par ex. TCI - a été paramétrée correctement. - Vérifier si les paramètres du magasin ont été définis correctement. (\$TC_MAP6 et \$TC_MAP7 du magasin intermédiaire)
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
6460	[Canal %1 :] Bloc %2 L'instruction '%3' n'est programmable que pour des outils. '%4' ne désigne pas un outil.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = instruction programmée %4 = paramètres programmés

Description :	L'instruction nommée n'est programmable que pour des outils. Le paramètre de l'instruction n'est ni un numéro d'outil T, ni un nom d'outil. Si un multitool a été programmé : l'instruction n'est pas programmable pour des multitools.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme CN
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6462	[Canal %1 :] Bloc %2 L'instruction '%3' n'est programmable que pour des magasins. '%4' ne désigne pas un magasin.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = instruction programmée %4 = paramètres programmés
Description :	L'instruction nommée n'est programmable que pour des magasins. Le paramètre de l'instruction n'est ni un numéro de magasin, ni un nom de magasin. Si un multitool a été programmé : l'instruction n'est pas programmable pour des multitools.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme CN
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6464	[Canal %1 :] Bloc %2 L'instruction '%3' n'est pas programmable pour le codage actuel des distances du multitool '%4'
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = instruction programmée %4 = Type de codage des distances
Description :	\$TC_MTPPL n'est programmable que si \$TC_MTP_KD a la valeur 2. \$TC_MTPPA n'est programmable que si \$TC_MTP_KD a la valeur 3.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme CN
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6500	limite capacité mémoire CN atteinte
Description :	Le système de fichiers du NCK est saturé. La mémoire secourue disponible est insuffisante. Remarque : à la première mise en service, des fichiers du système de fichiers CN, tels que des données d'entraînement, des fichiers MMC, des fichiers FIFO, des programmes CN, ... peuvent être concernés.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Adapter la taille de la mémoire secourue (PM18230 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED) ou augmenter la place disponible dans la mémoire secourue, par ex. en déchargeant les programmes pièces inutilisés ou réduire la mémoire en anneau (voir \$MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6510	Trop de programmes pièce dans la mémoire CN
Description :	Le nombre de fichiers dans le système des fichiers (partie de la mémoire CN) a atteint le maximum. Remarque : À la première mise en service, cela peut concerner des fichiers du système de fichiers CN tels que des données d'entraînement, des fichiers MMC, des fichiers FIFO, des programmes CN; des programmes de cycles, ...
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. - Effacer ou décharger des fichiers (p. ex. programmes pièce) ou - Augmenter le PM18320 \$MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM ou le PM18321 MD_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM. - Dans le cas de la mémoire de cycles Siemens, il faut augmenter le nombre de fichiers dans le fichier de ressources.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
6520	La valeur du paramètre machine %1%2 est trop petite
Paramètres :	%1 = chaîne de caractères : descripteur de PM %2 = le cas échéant indice : tableau PM
Description :	Le PM18370 \$MN_MM_PROTOD_NUM_FILES détermine le nombre de fichiers protocoles pour les utilisateurs de l'impression en liste. Il y a plus de types d'événements standard utilisés que de types configurés.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Augmenter le PM18370 \$MN_MM_PROTOD_NUM_FILES.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
6530	Trop de fichiers dans le répertoire
Description :	Le nombre de fichiers dans un répertoire de la mémoire CN a atteint le maximum.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. - Dans le répertoire concerné, effacer ou décharger des fichiers (p. ex. programmes pièce) ou - Augmenter PM18280 \$MN_MM_NUM_FILES_PER_DIR.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
6540	Trop de répertoires dans la mémoire CN
Description :	Le nombre de répertoires dans le système de fichiers de la CN (partie de la mémoire CN) a atteint le maximum.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Effacer ou décharger le répertoire (p. ex. pièce) ou - Augmenter PM18310 \$MN_MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
6550	Trop de sous-répertoires
Description :	Le nombre de sous-répertoires dans un répertoire du NCK a atteint le maximum.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. - Effacer ou décharger des sous-répertoires dans le répertoire concerné ou - Augmenter - PM18270 \$MN_MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6560 Format de données non autorisé

Description : On tente d'inscrire des données interdites dans un fichier du NCK. Cette erreur peut notamment survenir lorsque l'on tente de charger des données binaires comme fichier ASCII dans le NCK.
L'erreur peut également se produire au cours du prétraitement des cycles (voir PM10700 \$MN_PREPROCESSING_LEVEL), quand le bloc de programme pièce est très long. Dans ce cas, segmenter le bloc de programme pièce.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Marquer le fichier comme données binaires (p. ex. extension : .BIN).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6568 Limite de la mémoire EES sur la carte CF atteinte

Description : La mémoire attribuée à l'EES sur la carte CF est épuisée.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Supprimer des fichiers sur la carte CF

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

6569 Limite de la mémoire utilisateur HMI atteinte sur la carte CF

Description : La mémoire allouée sur la carte CF dans la zone utilisateur est épuisée.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Supprimer des fichiers sur la carte CF

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

6570 limite capacité mémoire CN atteinte

Description : Le système de fichiers DRAM de NCK est saturé. Le contrat ne peut pas être exécuté. Trop de fichiers système ont été créés dans la DRAM.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Démarrer moins de procédures "Exécution de programme externe".

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6580 limite capacité mémoire CN atteinte

Description : Le système de fichiers DRAM de NCK est saturé. Le contrat ne peut pas être exécuté. Trop de fichiers ont été chargés.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Effacer ou décharger des fichiers (p. ex. programmes pièce)

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6581 Limite mémoire CN utilisateur atteinte

Description : Le système de fichiers DRAM du domaine utilisateur est plein. Le contrat ne peut pas être exécuté.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Effacer ou décharger des fichiers (p. ex. programmes pièce)

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6582	Limite mémoire CN constructeur de la machine atteinte
Description :	Le système de fichiers DRAM du domaine constructeur de la machine est plein. Le contrat ne peut pas être exécuté.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Effacer ou décharger des fichiers (p. ex. programmes pièce)
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
6583	Limite mémoire CN système atteinte
Description :	Le système de fichiers DRAM du domaine système (Siemens) est plein. Le contrat ne peut pas être exécuté.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Augmenter le PM18354 \$MN_MM_S_FILE_MEM_SIZE ou, dans le cas des cycles Siemens, augmenter la taille de la partition dans le fichier des ressources de cycles.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
6584	La mémoire CN zone TMP a atteint la limite
Description :	Le système de fichiers DRAM de la zone TMP (temporaire) est saturé. Il est impossible d'exécuter la tâche.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Augmenter le PM 18351 \$MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE ou le PM 18355 \$MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE, désactiver la précompilation de certains cycles ou de tous les cycles ou supprimer des fichiers dans la zone TMP
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
6585	La limite de mémoire CN a été atteinte pour Externe
Description :	Le système de fichiers DRAM de la zone Externe (Exécution depuis source externe) est saturé. Il est impossible d'exécuter la tâche.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Charger de manière explicite dans le NCK les fichiers à exécuter.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
6693	Fichier %1 est perdu
Paramètres :	%1 = nom de fichier
Description :	La modification d'un fichier n'a pas pu être terminée correctement en raison d'une chute de tension. Le fichier est perdu.
Réaction :	CN pas prête. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Retransférer le fichier dans la mémoire CN.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
6694	Impossible de monter les lecteurs
Description :	Impossible de monter les lecteurs externes dans le laps de temps configuré (vous PM10128 \$MN_EES_MAX_MOUNT_TIME).
Réaction :	CN pas prête. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier logdrives.ini et augmenter, le cas échéant, le PM10128 \$MN_EES_MAX_MOUNT_TIME.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6700 [Canal %1:] Valeur du paramètre machine %2%3 trop petite

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Descripteur de PM
 %3 = le cas échéant indice de champ

Description : Le PM28302 \$MC_MM_PROTOD_NUM_ETP_STD_TYP détermine le nombre de types d'événements standard pour les utilisateurs de l'impression en liste. Il y a plus de types d'événements standard utilisés que de types configurés.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Augmenter le PM 28302 \$MC_MM_PROTOD_NUM_ETP_STD_TYP.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

7203 Déblocage manquant pour %1 indice : %2

Paramètres :
 %1 = Nom du fichier .elf spécifique à CC
 %2 = Indice décrivant le problème de manière plus détaillée

Description : Alarme pour les cycles de compilation SIEMENS. Cette alarme survient lorsqu'un cycle de compilation SIEMENS est chargé mais non validé pour la commande. Une description plus détaillée de la cause de l'erreur est donnée par l'indice du paramètre :

Indice == 1 : la version d'interface du cycle de compilation n'est pas identique à la version d'interface du NCK.

Indice == 2 : le cycle de compilation ne peut être appliqué à cette commande car le numéro de série du matériel n'appartient pas au domaine des numéros validés.

Indice == 3 : la cause de l'erreur est définie spécifiquement au cycle de compilation et expliquée dans la description des alarmes du cycle de compilation.

Réaction : CN pas prête.

Canal pas prêt.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Réaction d'alarme non retardée.

Remède : Supprimer le fichier .elf du système de fichiers Flash.

Poursuite du programme : Dans tous les canaux, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

7204 Le cycle précompilé %1 est une version provisoire.

Paramètres : %1 = Nom du cycle précompilé

Description : L'utilisation d'une version provisoire du cycle précompilé est autorisée uniquement pour un essai.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Assurez-vous que le cycle précompilé n'est pas une version provisoire, si vous devez l'utiliser de manière définitive.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

7500 Bloc %1 Niveau de protection invalide pour instruction %2 (niveau de protection actif : %3 prog. : %4)

Paramètres :
 %1 = numéro de bloc
 %2 = instruction programmée
 %3 = niveau de protection actuel de l'instruction
 %4 = niveau de protection programmée de l'instruction

Description :	Lors de l'affectation d'un niveau de protection à une instructions de programme pièce avec REDEF - une instructions de programme pièce illicite a été programmée - le niveau de protection programmé est logiquement inférieur (supérieur en valeur) au niveau de protection actuel de l'instruction considérée. - le fichier de définition n'a pas été pourvu d'une protection en écriture suffisante. La protection en écriture du fichier doit être au moins aussi élevée que le niveau de protection le plus élevé qui a été attribué dans ce fichier de définition à une instruction de programme pièce
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger les fichiers de définition /_N_DEF_DIR/_N_MACCESS_DEF ou /_N_DEF_DIR/_N_UACCESS_DEF-CESS_DEF. Les instructions de langage à utiliser selon la configuration du système figurent dans le manuel d'utilisation Siemens ou dans la documentation du constructeur.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8000	[Canal %1:] Option 'Routines d'interruption' non activée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	Pour déclencher les routines d'interruption et le retrait rapide du contour, les signaux d'entrée rapides NCK sont nécessaires. Cette fonction n'est pas incluse dans la version de base et doit être installée ultérieurement en cas de besoin.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informé le personnel/le service après-vente habilité. Ne pas utiliser les entrées rapides d'interruption ou prendre contact avec le constructeur de la machine pour l'installation ultérieure de cette extension !
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8010	Option 'Activation de plus de %1 axes' non activée
Paramètres :	%1 = nombre d'axes
Description :	Le nombre d'axes machine défini dans le PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED est supérieur au nombre autorisé par le système.
Réaction :	CN pas prête. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informé le personnel / service après-vente compétent. Le nombre total d'axes configurés via le PM20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED spécifique au canal ne doit pas dépasser le nombre maximum d'axes. Réduire le nombre d'axes actifs ou débloquent des axes supplémentaires via l'option. Tenir également compte de la définition des axes/broches auxiliaires.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8012	L'option 'Activation de plus de %1 axes SI' n'a pas été mise à 1.
Paramètres :	%1 = Nombre d'axes sous licence %2 = Nombre d'axes avec dbSi actif
Description :	Les fonctions de sécurité 'drive based' ont été activées pour un nombre d'axes supérieur au nombre admis dans le système.

Réaction :	CN pas prête. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informar le personnel / service de SAV habilités. Réduire le nombre d'axes pour lesquels les fonctions de sécurité 'drive based' ont été activées ou valider la donnée optionnelle autorisant un nombre d'axes supplémentaires.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8023	%1 kB de trop en mémoire utilisateur de l'AP
Paramètres :	%1 = Taille mémoire supplémentaire
Description :	La mémoire utilisateur de l'AP utilisée dépasse la limite autorisée Le paramètre d'option OD1970 \$ON_PLC_USER_MEM_SIZE permet d'augmenter la mémoire utilisateur affectée à l'AP.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informar le personnel/service après-vente habilité. - Acheter l'option - Utiliser moins de mémoire utilisateur dans l'AP
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8024	L'option '%1<OPTNX>' n'est pas activée
Paramètres :	%1 = Description succincte de l'option
Description :	L'option pour l'activation de plusieurs magasins n'est pas activée.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informar le personnel/le service après-vente habilité. - Acheter l'option - Diminuer le nombre de magasins (PM 18084 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE)
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8025	[Canal %1 :] L'option '%2<OPTNX>' n'est pas à 1
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Description succincte de l'option
Description :	L'option pour la fonctionnalité 'Advanced Surface' n'est pas mise à 1.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informar le personnel/le service après-vente compétant. - Acheter l'option - Activer la fonctionnalité 'Advanced Surface' (PM 20606 \$MC_PREPDYN_SMOOTHING_ON et/ou réinitialiser le PM 20443 \$MC_LOOKAH_FFORM)
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8026	Axe %1 : option 'Compensation du frottement' non activée
Paramètres :	%1 = axe
Description :	L'option pour la fonctionnalité 'Compensation du frottement' n'est pas activée
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service habilité. - Acheter l'option - Réinitialiser l'activation de la fonctionnalité 'Compensation du frottement' (PM32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE != 3/4 et/ou PM32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE)
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
8027	Option '%1<OPTNX>' pas activée
Paramètres :	%1 = Description succincte de l'option
Description :	L'option pour la fonction 'Grinding Advanced' n'est pas activée.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Veuillez informer le personnel autorisé/SAV. - acheter option - désactiver la fonction 'Grinding Advanced' - étendue de la fonction 'Grinding Advanced' : compensation de l'erreur de cylindre
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
8030	[Canal %1:] Bloc %2 Option 'Interpolation de plus de %3 axes' inactivée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nombre d'axes admis
Description :	Le nombre d'axes programmés dans le groupe d'interpolation dépasse le nombre d'axes en interpolation admissibles.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Lors de la programmation d'axes dans le programme pièce, ne pas dépasser le nombre d'axes correspondant à la configuration de la commande ou débloquent des axes supplémentaires via l'option
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
8031	[Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 : L'axe n'est pas doté de la fonction d'interpolation
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = axe, numéro de broche
Description :	Il est envisagé d'utiliser comme axe en interpolation un axe ou une broche défini(e) comme axe supplémentaire ou comme broche auxiliaire (voir PM30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK, bit 8).
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Définir l'axe comme un axe avec interpolation (voir PM30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK, bit 8) ou modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8032 Option 'Activation de plus de %1 axes Link' non valide

Paramètres : %1 = nombre d'axes

Description : L'option pour le nombre d'axes Link ne correspond pas au nombre d'axes configurés dans le PM10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Acheter l'option.
- Configurer un nombre moindre d'axes Link.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8034 Option 'Activation de conteneurs d'axes' non valide

Description : L'option pour l'activation de la fonction conteneur d'axes n'est pas activée dans le PM10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Acheter l'option.
- Ne pas configurer de conteneur.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8037 Option 'Activation de APC/Nombre de filtres de consigne de courant' pas activée

Description : Plus de six filtres de consigne de courant ont été activés dans l'entraînement, alors que l'option correspondante ne l'a pas été.

Réaction : CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : - Acheter l'option.
- Désactiver la fonction 'Advanced Positioning Control' (APC) dans l'entraînement.
- Régler six filtres de consigne de courant au maximum dans l'entraînement.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8040 PM %1 remis à zéro, option correspondante inactivée

Paramètres : %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description : Un paramètre machine a été activé qui est verrouillé par une option.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
S'adresser pour l'installation de l'option au constructeur de la machine ou au service commercial A&D MC de SIEMENS AG.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

8041 **Axe %1 : PM %2, l'option correspondante est insuffisante**

Paramètres : %1 = Numéro d'axe

%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description : Le nombre d'axes indiqués dans la donnée optionnelle associée est dépassé.
Plus d'axes que la fonction associée à l'option ne l'autorise ont été sélectionnés dans le paramètre machine correspondant.
L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction : GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède : Informer le personnel / service habilité.
- Augmenter la valeur de la donnée optionnelle
- Réduire le nombre d'axes

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8044 **Option pour la fréquence d'interpolation %1 ms inactivée**

Paramètres : %1 = Fréq. IPO non autorisée :

Description : L'option pour l'activation d'une fréquence d'interpolation de %1 ms n'est pas activée.

Option - fréq. IPO admise :

- sans option >= 8ms
- 1er niveau >= 6ms
- 2ème niveau >= 4ms
- 3ème niveau >= 2ms
- 4ème niveau < 2ms

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Acheter l'option.
- Augmenter la fréquence d'interpolation (par ex. via PM10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO).

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8045 **L'option 'Activation ESR contrôlé par le variateur' n'est pas activée**

Description : La fonction 'Arrêt et retrait (ESR)' a été activée bien que l'option correspondante n'ait pas été activée.

Réaction : CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : - Acheter l'option
- Désactiver la fonction 'Arrêt et retrait (ESR)' dans l'entraînement.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8051 L'option 'Manivelle sur PROFIBUS' n'est pas activée

Description : L'option relative au fonctionnement numérique des manivelles sur le PROFIBUS n'est pas activée.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Débloquer l'option 'Manivelle sur PROFIBUS'.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8052 Entraînement : la licence %1<DRVLICPANX> de la valeur %2 n'est pas valide

Paramètres : %1 = Entraînement, ID de licence / MLFB
%2 = Entraînement, valeur de licence

Description : L'option d'entraînement n'est pas validée, ou le nombre d'options d'entraînement validées a été dépassé

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel / service de SAV habilité.
- Réinitialiser l'option d'entraînement
- Acheter l'option

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8053 Entraînement : la licence %1 est inconnue

Paramètres : %1 = Entraînement, ID d'option

Description : L'option d'entraînement est inconnue

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel / service de SAV habilité.
- Réinitialiser l'option d'entraînement

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8080 %1 option(s) activée(s) mais aucun code de licence n'a été introduit pour justifier la licence

Paramètres : %1 = nombre d'options non-licenciées

Description : Une option ou plusieurs options ont été activées, mais le code de licence justifiant de l'acquisition de ou des options n'a pas été introduit.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Générer un code de licence via Internet en allant sur <http://www.siemens.com/automation/license> et l'introduire dans le groupe fonctionnel "Mise en service", fonction (HSK) "Licences".

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

8081 %1 option(s) activée(s), mais elles ne sont pas justifiées par le code de licence

Paramètres : %1 = nombre d'options non-licenciées

Description : Une ou plusieurs options ont été activées pour lesquelles le code de licence introduit ne convient pas.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Générer un nouveau code de licence via Internet en allant sur <http://www.siemens.com/automation/license> et l'introduire dans le groupe fonctionnel "Mise en service", fonction (HSK) "Licences".

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

8082 Le code de licence a été introduit trois fois de façon erronée, effectuer un POWER-ON (coupure/remise sous tension) avant la prochaine introduction

Description : Le code de licence a été introduit au moins trois fois de suite de façon erronée. Avant de l'introduire une nouvelle fois, il faut effectuer un POWER ON (coupure puis remise sous tension).

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Effectuer un Power-On du noyau CN et réintroduire le code de licence (juste).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

8083 Logiciel système sous embargo sans licence valide

Description : Pour l'exploitation d'un logiciel système sous embargo, une carte CompactFlash et une clé de licence particulières sont requises.>

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : S'assurer qu'une carte CompactFlash correspondante est présente dans la commande. Générer une clé de licence pour le logiciel système sous embargo via Internet sous <http://www.siemens.com/automation/license> et l'introduire dans le groupe fonctionnel "Mise en service", fonction (HSK) "Licences".

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8084 %1e période de la licence d'essai active. Temps restant %2 h

Description : Aucune période d'essai n'a été démarrée. Pendant cette période, une ou plusieurs options peuvent être activées nécessitant une clé de licence comme preuve d'achat.
Un maximum de 6 périodes d'essai est possible. Une période d'essai peut comporter jusqu'à 150 heures de fonctionnement de la commande.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Générer une nouvelle clé de licence via Internet en allant sur <http://www.siemens.com/automation/license> et la saisir dans le groupe fonctionnel "Mise en service", fonction (HSK) "Licences".
Saisir une clé de licence valide dans le groupe fonctionnel "Mise en service", fonction (HSK) "Licences".

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

8085 %1e période de la licence d'essai terminée.

Description : La période d'essai est terminée.
Un maximum de 6 périodes d'essai est possible. Une période d'essai peut comporter jusqu'à 150 heures de fonctionnement de la commande.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Générer une nouvelle clé de licence via Internet en allant sur <http://www.siemens.com/automation/license> et la saisir dans le groupe fonctionnel "Mise en service", fonction (HSK) "Licences".
Saisir une clé de licence valide dans le groupe fonctionnel "Mise en service", fonction (HSK) "Licences".
Activer une période d'essai supplémentaire.
Réinitialiser les options nécessitant une clé de licence.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

8086	Machine de test et de démonstration
Description :	Cet automate tourne avec une licence de test à des fins de test et de démonstration. Pour des raisons liées au droit des licences, cette machine ne doit pas être utilisée dans le processus de production.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Générer une nouvelle clé de licence via Internet en allant sur http://www.siemens.com/automation/license et la saisir dans le groupe fonctionnel "Mise en service", fonction (HSK) "Licences". Saisir une clé de licence valide dans le groupe fonctionnel "Mise en service", fonction (HSK) "Licences".
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
8089	Fonction 'Sélection de corrections d'outil' impossible
Description :	Les options actuelles ne permettent pas une correction d'outil.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Désactiver les corrections d'outil ou réinitialiser les packs logiciels optionnels dans lesquels la correction d'outil présente un déficit fonctionnel.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
8098	Combinaison d'options invalide (%1)
Paramètres :	%1 = masque binaire des options
Description :	Pour cette carte NCU, il existe des restrictions dans la combinaison des options : L'option "2 canaux" et les options "langage externe", "grignotage", "compensation neuronale des défauts aux transitions entre quadrants", "mesure niveau 2" s'excluent mutuellement ! Bit0 (LSB) : grignotage Bit1 : langage externe Bit2 : compensation neuronale des défauts aux transitions entre quadrants Bit3 : mesure niveau 2
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Régler les options en conséquence.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
8100	[Canal %1:] Bloc %2 : fonction impossible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	- Impossible pour des raisons d'embargo économique : - 1. Actions synchrones : L'écriture de l'avance, de la correction et des offsets axiaux (\$AA_VC, \$AC_VC, \$AA_OVR, \$AA_VC et \$AA_OFF) à partir d'actions synchrones ainsi que le dressage continu ne sont programmables qu'une fois par bloc. - 2. Mesure étendue : La 'mesure cyclique' (MEAC) et la 'mesure à partir d'une action synchrone' ne sont pas possibles. - 3. Interpolation d'axes : Le nombre d'axes en interpolation ne doit pas dépasser 4 (y compris le pilotage simultané synchrone d'axes par les actions synchrones "DO POS[X]=\$A...", DO FA[X]=\$A...").

Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8102 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Fonction impossible

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn
Description :	- Impossible pour des raisons d'embargo économique : - 1. Actions synchrones : L'écriture de l'avance, de la correction et des offsets axiaux (\$AA_VC, \$AC_VC, \$AA_OVR, \$AA_VC et \$AA_OFF) à partir d'actions synchrones ainsi que le dressage continu ne sont programmables qu'une fois par bloc. - 2. Mesure étendue : La 'mesure cyclique' (MEAC) et la 'mesure à partir d'une action synchrone' ne sont pas possibles. - 3. Interpolation d'axes : Le nombre d'axes en interpolation ne doit pas dépasser 4 (y compris le pilotage simultané synchrone d'axes par les actions synchrones "DO POS[X]=\$A...", DO FA[X]=\$A...").).
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8122 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi / broche %3 Couplage générique option CP-STATIC requis (type %4)

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc %3 = Axe asservi %4 = Type d'option
Description :	Pour la fonction ciblée, le niveau d'option CP-STATIC est requis. Raisons possibles : - Le nombre de couplages du type d'option dépasse la valeur autorisée. - L'étendue des fonctions n'a pas été validée pour un ou plusieurs couplages. Le couplage générique concerné avec la broche asservie appartient au type d'option suivant : - 1 : COUP avec un facteur de couplage [1:1] sans mouvements corrigés
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Faire l'acquisition d'un niveau d'option suffisant (CP-STATIC). - Réduire le nombre de couplages activés simultanément du type d'option. - N'utiliser que l'étendue des fonctions qui a été validée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8124	[Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi / broche %3 Couplage générique option CP-BASIC requis (type %4)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc %3 = Axe asservi %4 = Type d'option
Description :	Pour la fonction ciblée, le niveau d'option CP-STATIC est requis. Raisons possibles : - Le nombre de couplages créés des types d'option inférieurs ou égaux au type d'option dépasse la valeur autorisée. - Le nombre d'axes pilotes autorisés a été dépassé pour un ou plusieurs couplages. - L'étendue des fonctions n'a pas été validée pour un ou plusieurs couplages. - La correction pour une broche synchrone (facteur de couplage 1:1) est impossible. - La fonctionnalité Tables de courbes (correspondante au type d'option 2) n'est pas validée. Le couplage générique concerné avec l'axe asservi / la broche appartient au type d'option suivant : - 0 : TRAIL (dans le SCB) - 1 : COUP avec un facteur de couplage 1:1 sans mouvements corrigés - 2 : TRAIL et LEAD également dans le SCM, aussi dans les actions synchrones, utilisation mixte de broches et axes rotatifs, COUP
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Faire l'acquisition d'un niveau d'option suffisant (CP-BASIC). - Réduire le nombre de couplages activés simultanément du type d'option. - N'utiliser que l'étendue des fonctions qui a été validée. - Pas de programmation forcée de la broche synchrone
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
8126	[Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi / broche %3 Couplage générique option CP-COMFORT requis (type %4)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc %3 = Axe asservi %4 = Type d'option
Description :	Pour la fonction ciblée, le niveau d'option CP-COMFORT est requis. Raisons possibles : - Le nombre de couplages créés des types d'option inférieurs ou égaux au type d'option dépasse la valeur autorisée. - Le nombre d'axes pilotes autorisés a été dépassé pour un ou plusieurs couplages. - L'étendue des fonctions n'a pas été validée pour un ou plusieurs couplages. - La correction pour une broche synchrone (facteur de couplage 1:1) est impossible. - La fonctionnalité Tables de courbes (correspondante au type d'option 2) n'est pas validée. Le couplage générique concerné avec l'axe asservi / la broche appartient au type d'option suivant : - 0 : TRAIL (dans le SCB) - 1 : COUP avec un facteur de couplage 1:1 sans mouvements corrigés - 2 : TRAIL et LEAD également dans le SCM, y compris dans les actions synchrones, utilisation mixte de broches et axes rotatifs, COUP - 3 : Couplage CP (sans Tables de courbes) avec un maximum de 3 axes pilotes, également actions synchrones, utilisation mixte de broches et axes
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

- Remède :**
- Faire l'acquisition d'un niveau d'option suffisant (CP-COMFORT).
 - Réduire le nombre de couplages activés simultanément du type d'option.
 - Réduire le nombre d'axes pilotes par couplage.
 - N'utiliser que l'étendue des fonctions qui a été validée.
 - Pas de programmation forcée de la broche synchrone.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8128 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi / broche %3 Couplage générique option CP-EXPERT requis (type %4)

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = numéro de bloc
- %3 = Axe asservi
- %4 = Type d'option

Description : Pour la fonction ciblée, le niveau d'option CP-EXPERT est requis. Raisons possibles :

- Le nombre de couplages créés des types d'option inférieurs ou égaux au type d'option dépasse la valeur autorisée.
- Le nombre d'axes pilotes autorisés a été dépassé pour un ou plusieurs couplages.
- L'étendue des fonctions n'a pas été validée pour un ou plusieurs couplages.
- La correction pour une broche synchrone (facteur de couplage|1:1|) est impossible.
- La fonctionnalité Tables de courbes (correspondante au type d'option 2) n'est pas validée.

Le couplage générique concerné avec l'axe asservi / la broche appartient au type d'option suivant :

- 0 : TRAIL (dans le SCB)
- 1 : COUP avec un facteur de couplage |1:1| sans mouvements corrigés
- 2 : TRAIL et LEAD également dans le SCM, y compris dans les actions synchrones, utilisation mixte de broches et axes rotatifs, COUP
- 3 : Couplage CP (sans Tables de courbes) avec un maximum de 3 axes pilotes, également actions synchrones, utilisation mixte de broches et axes
- 4 : Couplage CP avec un maximum de 5 axes pilotes, également actions synchrones, utilisation mixte de broches et axes, cascading possible

Réaction :

- Arrêt interpréteur.
- Blocage départ programme dans ce canal.
- Les signaux d'interface sont mis à 1.
- Visualisation de l'alarme.

- Remède :**
- Faire l'acquisition d'un niveau d'option suffisant (CP-EXPERT).
 - Réduire le nombre de couplages activés simultanément du type d'option.
 - Réduire le nombre d'axes pilotes par couplage.
 - N'utiliser que l'étendue des fonctions qui a été validée.
 - Pas de programmation forcée de la broche synchrone.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8130 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi / broche %3 Couplage générique fonction impossible (type %4)

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = numéro de bloc
- %3 = Axe asservi
- %4 = Type d'option

Description :	Impossible d'exécuter la fonction souhaitée de couplage générique sur ce système. Raisons possibles : - Le nombre de couplages créés des types d'option inférieurs ou égaux au type d'option dépasse la valeur autorisée. - Le nombre d'axes pilotes autorisés a été dépassé pour un ou plusieurs couplages. - L'étendue des fonctions n'a pas été validée pour un ou plusieurs couplages. - La correction pour une broche synchrone (facteur de couplage 1:1) est impossible. - La fonctionnalité Tables de courbes (correspondante au type d'option 2) n'est pas validée. Le couplage générique concerné avec l'axe asservi / la broche appartient au type d'option suivant : - 0 : TRAIL (dans le SCB) - 1 : COUP avec un facteur de couplage 1:1 sans mouvements corrigés - 2 : TRAIL et LEAD également dans le SCM, y compris dans les actions synchrones, utilisation mixte de broches et axes rotatifs, COUP - 3 : Couplage CP (sans Tables de courbes) avec un maximum de 3 axes pilotes, également actions synchrones, utilisation mixte de broches et axes - 4 : Couplage CP avec un maximum de 5 axes pilotes, également actions synchrones, utilisation mixte de broches et axes, cascading possible
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Réduire le nombre de couplages activés simultanément du type d'option. - Réduire le nombre d'axes pilotes par couplage. - N'utiliser que l'étendue des fonctions qui a été validée. - Pas de programmation forcée de la broche synchrone.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

9000 %1e manivelle en panne

Paramètres :	%1 = Numéro de la manivelle
Description :	PROFIBUS/PROFINET uniquement : La manivelle PROFIBUS est en panne.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Rétablir la liaison avec la manivelle PROFIBUS.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10203 [Canal %1:] Départ programme sans prise de référence (action = %2<ALNX>)

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	Départ programme a été actionné en mode MDA ou AUTOMATIQUE et au moins un axe à prise de référence obligatoire n'a pas atteint le point de référence.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Avec le paramètre machine spécifique aux axes, PM20700 \$MC_REFP_NC_START_LOCK (départ programme sans point de référence), il peut être décidé si une prise de référence doit avoir lieu ou non avant le départ programme. La prise de référence peut être déclenchée de manière spécifique aux axes ou aux canaux. Prise de référence spécifique aux canaux : le front montant du signal d'interface CN/AP DB3200 DBX1.0 (Activer prise de référence) déclenche une séquence automatique qui démarre les axes du canal dans l'ordre indiqué dans le PM spécifique aux axes, PM34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR (ordre des axes pour prise de référence spécifique aux canaux). 0 : L'axe ne participe pas à la prise de référence spécifique aux canaux mais nécessite une prise de référence pour le Départ programme ; -1 : L'axe ne participe pas à la prise de référence spécifique aux canaux mais ne nécessite pas une prise de référence pour le Départ programme ; 1- 8 : Séquence de démarrage pour la prise de référence spécifique aux canaux (démarrage simultané avec un numéro identique) ; 1 - 31 : Type CPU Prise de référence spécifique aux axes : actionner la touche de sens correspondant au sens paramétré dans le PM spécifique aux axes, PM34010 \$MA_REFP_CAM_MDIR_IS_MINUS (accostage du point de référence dans le sens moins).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10204	[Canal %1:] Action utilisateur impossible sans point de référence (action interne =%2<ALNX>)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action interne/nom d'action interne
Description :	Une action ordonnée par l'utilisateur doit être exécutée et cette action entraîne une action interne (éventuellement différente) pour laquelle il existe au moins un axe à prise de référence obligatoire qui n'a pas atteint le point de référence.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Veillez exécuter la prise de référence des axes pour lesquels cela est obligatoire. Si l'action utilisateur entraîne un Départ CN comme action interne, il est possible de décider par le biais du PM 20700 \$MC_REFP_NC_START_LOCK (Départ CN sans point de référence), spécifique aux canaux, si l'axe devra faire l'objet d'une prise de référence avant le Départ CN ou non. Si l'action utilisateur entraîne comme action interne le démarrage d'un sous-programme utilisateur (ASUP), il est possible de décider par le PM 20115 \$MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP (démarrage d'un sous-programme sans point de référence), spécifique aux canaux, si l'axe devra faire l'objet d'une prise de référence avant le démarrage du sous-programme ou non. Si l'action utilisateur entraîne comme action interne le démarrage d'un Prog-Event, il est possible de décider par le PM 20105 \$MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK (démarrage de Prog-Event sans point de référence), spécifique aux canaux, si l'axe doit faire l'objet d'une prise de référence avant le démarrage de Prog-Event ou non. Le démarrage de la prise de référence peut être déclenché de manière spécifique aux canaux ou aux axes. Informez le personnel/le service après-vente habilité. Avec le PM 20700 \$MC_REFP_NC_START_LOCK (Démarrage CN sans point de référence), spécifique aux canaux, il est possible de décider si l'axe devra faire l'objet d'une prise de référence avant le Démarrage CN ou non. Le démarrage de la prise de référence peut être déclenché de manière spécifique aux canaux ou aux axes. Prise de référence spécifique aux canaux : le front montant du signal d'interface CN/AP DB3200 DBX1.0 (Activer prise de référence) déclenche une séquence automatique qui démarre les axes du canal dans l'ordre indiqué dans le PM spécifique aux axes, PM34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR (ordre des axes pour prise de référence spécifique aux canaux). 0 : l'axe ne participe pas à la prise de référence spécifique aux canaux mais nécessite une prise de référence pour le Départ CN ; -1 : l'axe ne participe pas à la prise de référence spécifique aux canaux mais ne nécessite pas une prise de référence pour le Départ CN ; 1- 8 : séquence de démarrage pour la prise de référence spécifique aux canaux (démarrage simultané avec un numéro identique) ; 1 - 31 : type CPU Prise de référence spécifique aux axes : actionner la touche de sens correspondant au sens paramétré dans le PM spécifique aux axes, PM34010 \$MA_REFP_CAM_MDIR_IS_MINUS (accostage du point de référence dans le sens moins).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10208	[Canal %1:] Actionner 'Départ progr.' pour reprendre l'exécution du programme
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	La commande est dans l'état souhaité, suite à recherche de bloc avec calculs. Maintenant le programme peut être démarré par un Départ CN ou l'état peut être modifié par écrasement en mémoire/Jog.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Actionner Départ CN.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10209 [Canal %1:] Arrêt interne de CN après recherche de bloc

Paramètres : %1 = Numéro du canal

Description : Cette alarme interne sert seulement à déclencher un arrêt de la CN.
 L'alarme est délivrée dans les situations suivantes :
 - PM11450 \$MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 0 == 1 et le dernier bloc d'action est chargé pour exécution à la suite de la recherche de bloc. L'alarme 10208 est alors activée en fonction du signal d'interface CN/AP DB3200 DBX1.6 (Action AP terminée).
 - L'alarme 10208 a été inhibée par l'utilitaire PI _N_FINDBL (troisième décade du paramètre renseigné avec "2"). Selon qu'un sous-programme de recherche est configuré ou non (PM11450 \$MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 1), l'alarme 10209 est mise à 1 à la fin du sous-programme de recherche ou à l'achèvement du dernier bloc d'action dans l'exécution des blocs.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Actionner Départ CN.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10225 [Canal %1:] Ordre refusé

Paramètres : %1 = Numéro du canal

Description : Le canal a reçu un ordre qui ne peut pas être exécuté.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Actionner la touche Reset.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10226 [Canal %1:] Reset/Fin de programme interrompus

Paramètres : %1 = Numéro du canal

Description : Une erreur s'est produite dans un Reset ou une fin de programme, de sorte que canal ne peut plus commuter dans un état prêt à fonctionner.
 Cela peut se produire par exemple lorsque l'interpréteur signale une erreur pendant le traitement des blocs d'initialisation qui sont créés au moment d'un reset ou d'une fin de programme.
 En règle générale, d'autres alarmes permettent d'identifier plus précisément le problème.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
 Canal pas prêt.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Eliminer le problème indiqué par le biais des autres alarmes et actionner de nouveau RESET.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10299 [Canal %1:] Fonction Auto-Repos non disponible

Paramètres : %1 = Numéro du canal

Description : La fonction (mode de fonctionnement) Auto-Repos non disponible a été sélectionnée dans le canal.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Fonction d'information seulement.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10600 [Canal %1:] Bloc %2 Fonction auxiliaire pendant filetage actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Une sortie de fonction auxiliaire est programmée dans un bloc de filetage.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Cette erreur peut en entraîner d'autres si le déplacement correspondant à l'exécution du bloc de filetage est trop court et que ce bloc est suivi d'autres blocs (blocs de filetage) ne comportant pas d'arrêt de l'usinage.
 Remèdes possibles :
 - Programmer un déplacement plus long et/ou une vitesse de déplacement plus faible.
 - Sortir la fonction auxiliaire dans un autre bloc (section de programme).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10601 [Canal %1:] Bloc %2 Vitesse en fin de bloc est nulle pendant filetage

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Cette alarme ne survient que lorsque plusieurs blocs sont programmés à la suite les uns des autres avec G33. La vitesse de fin de bloc est nulle dans le bloc indiqué alors qu'un autre bloc de vitesse suit. Les causes peuvent être par exemple les suivantes :
 - G9
 - Fonction auxiliaire après déplacement
 - Sortie de fonction auxiliaire avant le déplacement du bloc suivant
 - Axe de positionnement dans le bloc

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce en ne programmant pas "Arrêt en fin de bloc" avec G09.
 Remplacer "Sortie de fonctions auxiliaires avant/après le déplacement" dans le paramètre machine général PM 11110 \$MN_AUXFU_GROUP_SPEC [n] (définissant le moment de la sortie d'un groupe de fonctions auxiliaires) par "Sortie de fonctions auxiliaires pendant le déplacement".
 Bit 5 = 1 : Sortie de fonctions auxiliaires avant le déplacement
 Bit 6 = 1 : Sortie de fonctions auxiliaires pendant le déplacement
 Bit 7 = 1 : Sortie de fonctions auxiliaires après le déplacement

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10604 [Canal %1:] Bloc %2 Augmentation du pas de vis trop élevée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'augmentation du pas de vis conduit à une surcharge de l'axe. Lors de la vérification, la correction de vitesse de rotation broche est supposée à 100%.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Réaction d'alarme locale.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Réduire dans le programme pièce la vitesse de rotation de broche, la progression du pas de vis ou la longueur de la trajectoire.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10605 [Canal %1:] Bloc %2 Diminution du pas de vis trop importante

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La diminution du pas de vis conduit à une immobilisation de l'axe dans le bloc de filetage.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Réduire dans le programme pièce la diminution du pas de vis ou la longueur de la trajectoire.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10610 [Canal %1:] Axe %2 pas arrêté

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un axe/une broche a été positionné avec la commande POSA/SPOSA pour plusieurs blocs. La position de destination programmée n'était pas encore atteinte ("arrêt précis fin" - fenêtre) au moment où l'axe/la broche était déjà de nouveau programmé.

Exemple :

N100 POSA[U]=100

:

N125 X... Y... U... ; p. ex. : axe U encore en déplacement (N100) !

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Vérifier le programme pièce et le corriger (analyser si le déplacement au-delà des limites de bloc est ici pertinent).
Empêcher le changement de bloc à l'aide du mot clé WAITP pour les axes ou WAITS pour les broches jusqu'à ce que les axes de positionnement ou les broches aient atteint leur destination.

Exemple pour les axes :

N100 POSA[U]=100

:

N125 WAITP[U]

N130 X... Y... U...

Exemple pour les broches :

N100 SPOSA[2]=77

:

N125 WAITS(2)

N130 M6

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10620 [Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 atteint fin de course logiciel %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette
%4 = chaîne de caractères

Description :	Pendant le déplacement, la CN constate que le fin de course logiciel serait dépassé dans le sens indiqué. Le dépassement de la zone de déplacement n'a pas encore pu être détecté au niveau de la préparation de blocs en raison d'une correction de déplacement avec la manivelle électronique ou d'une transformation de coordonnées encore active.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Prendre les mesures correctives suivantes en fonction de la cause du déclenchement de l'alarme : - Correction par manivelle ou décalage d'origine externe : Annuler la correction de déplacement et l'éviter / la diminuer lors de la répétition du programme. - Transformation : vérifier les décalages d'origine programmés / réglés (frame actuel). Si les valeurs sont correctes, décaler le porte-outil afin d'éviter le déclenchement de la même alarme (avec nouvelle interruption) à la répétition du programme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10621	[Canal %1:] Axe %2 se trouve en fin de course logiciel %3%4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = chaîne de caractères %4 = Axe du fin de course logiciel. Il est indiqué uniquement s'il diffère de l'axe en déplacement.
Description :	L'axe donné se trouve déjà sur le fin de course logiciel indiqué.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Contrôlez les paramètres machine PM 36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS / PM 36130 \$MA_POS_LIMIT_PLUS2 et PM 36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS / PM 36120 \$MA_POS_LIMIT_MINUS2 pour les fins de course logiciels. Revenir du fin de course logiciel en mode de fonctionnement JOG. Informez le personnel / le service après-vente habilité. Paramètres machine : Contrôlez si le deuxième fin de course logiciel a été sélectionné dans les signaux d'interface spécifiques aux axes : DB380x DBX1000.3 (2e fin de course logiciel plus) et DB380x DBX1000.2 (2e fin de course logiciel moins).
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10625	[Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi / broche %3 avec CP-SW-Limit-Stop %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Numéro du bloc, étiquette %4 = chaîne de caractères
Description :	L'axe / la broche asservi(e) a été arrêté(e) car un fin de course logiciel sera dépassé dans le sens indiqué. Le cas échéant, le couplage complet a été freiné dans le sens indiqué en fonction du PM30455 \$MA_MISC_FUNCTION_MASK, bit 11 et CPMBRAKE.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Prendre les mesures correctives suivantes en fonction de la cause du déclenchement de l'alarme : - Correction par manivelle ou décalage d'origine externe : Annuler la correction de déplacement et l'éviter / la diminuer lors de la répétition du programme. - Transformation : vérifier les décalages d'origine programmés / réglés (frame actuel). Si les valeurs sont correctes, décaler le porte-outil afin d'éviter le déclenchement de la même alarme (avec nouvelle interruption) à la répétition du programme.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10630 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 atteint limite zone de travail %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = axe, numéro de broche
 %4 = chaîne de caractères (+ ou -)

Description : L'axe indiqué viole la limitation de zone de travail. Ceci n'est décelé que lors de l'exécution des blocs, soit parce qu'avant la transformation, les valeurs d'axe minimales n'ont pas pu être déterminées, soit qu'il existe un déplacement forcé.

Réaction :
 Réaction d'alarme locale.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Programmer un autre déplacement et ne pas exécuter de déplacement forcé.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10631 [Canal %1:] Axe %2 se trouve sur la limite de zone de travail %3%4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Axe, broche
 %3 = chaîne de caractères (+ ou -)
 %4 = Axe de limitation de la zone de travail. Il est indiqué uniquement s'il diffère de l'axe en déplacement.

Description : L'axe indiqué atteint la limite de la zone de travail en mode JOG.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Contrôler les données de réglage : SD 43420 \$SA_WORKAREA_LIMIT_PLUS et SD 43430 \$SA_WORKAREA_LIMIT_MINUS pour la limitation de la zone de travail.

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10632 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 atteint la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = axe, numéro de broche
 %4 = chaîne de caractères (+ ou -)

Description : L'axe indiqué viole la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées. Ce constat ne s'effectue pas avant l'exécution des blocs, soit parce qu'il n'a pas été possible de déterminer les valeurs d'axe minimales avant la transformation, soit parce qu'on est en présence d'un mouvement corrigé.

Réaction :
 Réaction d'alarme locale.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Programmer un autre déplacement et ne pas exécuter de déplacement forcé.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10633	[Canal %1:] Axe %2 est à la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées %3%4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Axe, broche %3 = chaîne de caractères (+ ou -) %4 = Axe de limitation de la zone de travail, spécifique au système de coordonnées. N'est indiqué que lorsqu'il diffère de l'axe en déplacement.
Description :	L'axe indiqué atteint en mode JOG la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier le paramètre système \$P_WORKAREA_CS_xx de la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.
10634	[Canal %1:] Axe %2 Correction de rayon d'outil pour type %3 Limitation de la zone de travail inactive Cause : L'outil n'est pas parallèle aux axes
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Axe, broche %3 = 0 : SCB, 1 : SCP / SCR
Description :	La correction du rayon d'outil n'est pas prise en compte pour la limitation de la zone de travail dans l'axe indiqué. Cause : L'orientation de l'outil n'est pas parallèle aux axes (en raison d'un porte-outil actif ou d'une transformation active par exemple). L'alarme est délivrée dans le mode JOG.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	La correction de rayon d'outil ne peut être prise en compte pour la limitation de la zone de travail dans le mode JOG que si l'outil est parallèle aux axes. Pour que cette fonction soit possible, il faut aussi que le porte-outil et les transformations soient désactivés.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
10635	[Canal %1:] Axe %2 Correction de rayon d'outil pour type %3 Limitation de la zone de travail inactive Cause : ni fraise, ni foret
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Axe, broche %3 = 0 : SCB, 1 : SCP / SCR
Description :	La correction de rayon d'outil n'est pas prise en compte pour la limitation de la zone de travail dans l'axe indiqué. Cause : L'outil doit être du type Fraise ou Foret. L'alarme est délivrée dans le mode JOG.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	La correction de rayon d'outil ne peut être prise en compte que pour les fraises ou les forets, pour les limitations de la zone de travail dans le mode JOG.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
10636	[Canal %1:] Axe %2 Correction de rayon d'outil pour type %3 Limitation de la zone de travail inactive Cause : La transformation est active
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Axe, broche %3 = 0 : SCB, 1 : SCP / SCR

Description :	La correction de rayon d'outil n'est pas prise en compte pour la limitation de la zone de travail dans l'axe indiqué. Cause : Une transformation est active L'alarme est délivrée dans le mode JOG.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	La correction de rayon d'outil ne peut pas être prise en compte pour la limitation de la zone de travail dans le mode JOG lorsque la transformation est active.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10637	[Canal %1:] Axe %2 Correction de rayon d'outil pour type %3 Limitation de la zone de travail inactive Cause : L'outil n'est pas actif
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Axe, broche %3 = 0 : SCB, 1 : SCP / SCR
Description :	La correction de rayon d'outil n'est pas prise en compte pour la limitation de la zone de travail dans l'axe indiqué. Cause : Il n'y a pas d'outil actif L'alarme est délivrée dans le mode JOG.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	La correction de rayon d'outil ne peut pas être prise en compte pour la limitation de la zone de travail dans le mode JOG s'il n'y a pas d'outil actif.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10650	[Canal %1:] Faux paramètres machine Gantry Axe %2 Erreur N° %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = axe %3 = numéro d'erreur
Description :	Une valeur incorrecte a été introduite dans le paramètre machine spécifique aux axes Gantry. Les autres indications sont fournies par le numéro de l'erreur. - Erreur n° = 1 => ensemble Gantry ou désignation d'axe asservi erroné. - Erreur n° = 2 => programmation multiple de l'axe directeur.
Réaction :	CN pas prête. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier et corriger les paramètres machine : PM37100 \$MA_GANTRY_AXIS_TYPE 0: aucun axe Gantry 1 : axe directeur du groupe 1 11 : axe asservi du groupe 1 2 : axe directeur du groupe 2 12 : axe asservi du groupe 2 3 : axe directeur du groupe 3 13 : axe asservi du groupe 3
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

10651	[Canal %1:] Erreur de configuration Gantry, numéro d'erreur %2
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = raison

Description :	La configuration Gantry réglée dans le paramètre machine est erronée. L'ensemble Gantry concerné et la raison de l'alarme sont indiqués par le paramètre de transfert. Le paramètre de transfert est composé comme suit : - %2 = désignation de l'erreur + ensemble Gantry (XX). - %2 = 10XX => pas d'axe directeur déclaré - %2 = 20XX => pas d'axe asservi déclaré - %2 = 30XX => contenus différents dans PM30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN axe asservi et axe directeur - %2 = 40XX => différence d'affectation du canal ou de la NCU pour les axes Gantry - %2 = 50XX => pas d'axe asservi déclaré dans ce canal - %2 = 60XX => différence d'affectation du canal pour l'axe directeur - %2 = 10000 => erreur, l'axe asservi est l'axe géométrique - %2 = 11000 => erreur, l'axe de positionnement piloté par l'API est l'axe asservi - %2 = 12000 => erreur, l'axe de cycle de compilation est l'axe asservi - %2 = 13000 => erreur, l'axe Gantry est la broche - %2 = 14000 => erreur, l'axe Gantry est à engrenage Hirth p. ex. erreur n° 1001 = pas d'axe directeur déclaré, ensemble Gantry 1.
Réaction :	CN pas prête. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier et corriger les paramètres machine : PM37100 \$MA_GANTRY_AXIS_TYPE 0: aucun axe Gantry 1: axe directeur du groupe 1 11: axe asservi du groupe 1 2: axe directeur du groupe 2 12: axe asservi du groupe 2 3: axe directeur du groupe 3 13: axe asservi du groupe 3
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

10652	[Canal %1:] Axe %2 Seuil d'alarme Gantry dépassé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = axe
Description :	L'axe Gantry asservi a dépassé la valeur seuil contenue dans le PM37110 \$MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. 1. Contrôler l'axe (mauvais fonctionnement mécanique ?). 2. Mauvais réglage du PM (PM37110 \$MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING). Modification de ce PM efficace après un Reset.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10653	[Canal %1:] Axe %2 Seuil d'alarme Gantry dépassé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = axe
Description :	L'axe Gantry asservi a dépassé le seuil de défaut paramétré dans PM37120 \$MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR (tolérance valeur réelle).

Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informer le personnel/le service après-vente habilité. 1. Contrôler l'axe (mauvais fonctionnement mécanique ?). 2. Mauvais paramétrage du PM37120 \$MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR. POWER ON est nécessaire après modification du PM. Quand les axes n'ont pas encore été référencés, le PM37130 \$MA_GANTRY_POS_TOL_REF équivaut à un critère de déclenchement d'un message d'alarme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10654	[Canal %1:] Attendre le départ de la synchronisation de l'ensemble Gantry %2
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = ensemble Gantry
Description :	Ce message d'alarme apparaît quand les axes sont prêts pour la synchronisation. Maintenant, la synchronisation de l'ensemble Gantry peut s'effectuer. La différence réelle entre l'axe directeur et l'axe asservi est supérieure au seuil d'alarme Gantry défini dans le PM 37110 \$MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING. La synchronisation doit être lancée de manière explicite avec le signal d'interface CN/AP DB380x DBX5005.4 (Lancer synchronisation Gantry).
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informer le personnel/le service après-vente habilité. Voir la description des fonctions spéciales dans le manuel de description des fonctions, Axes Gantry (G1)
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10655	[Canal %1:] La synchronisation est en cours pour l'ensemble Gantry %2
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = ensemble Gantry
Description :	L'alarme peut être inhibée avec le PM 37150 \$MA_GANTRY_FUNCTION_MASK, bit 2 = 1.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	--
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10656	[Canal %1:] Axe %2 L'axe Gantry asservi est en surcharge dynamique
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = axe
Description :	L'axe Gantry asservi subit une surcharge dynamique, cela signifie qu'il n'est plus en mesure de suivre la dynamique de l'axe pilote
Réaction :	GMFC pas prêt. Réaction d'alarme locale. Canal pas prêt. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informer le personnel/le service après-vente habilité. Comparer les paramètres machine de l'axe Gantry asservi aux paramètres de l'axe Gantry pilote
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10657	[Canal %1:] Axe %2 Mise hors tension dans l'état 'Seuil de défaut Gantry dépassé'
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = axe
Description :	Il y a eu mise hors tension dans l'état 'Seuil de défaut Gantry dépassé' (alarme 10653). Le défaut ne peut être éliminé que par l'effacement du PM37135 \$MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR ou par la désactivation de la surveillance étendue (PM37150 \$MA_GANTRY_FUNCTION_MASK Bit0).
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. 1. Eliminer de décalage (obliquité) mécanique 2. Contrôler l'axe (fonctionne-t-il correctement du point de vue mécanique ?) 3. Effacer le PM37135 \$MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR ou désactiver la surveillance étendue 4. Le PM37120 \$MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR est mal réglé Après une modification du PM, il faut faire une remise sous tension.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
10658	[Canal %1:] Axe %2 Etat illicite de l'axe %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro d'axe %3 = Détection d'erreur et unité Gantry
Description :	Détection d'erreur et unité Gantry - 30XX => Le groupe d'axes Gantry ne peut pas être fermé car tous les axes Gantry ne sont pas dans un même canal. - 40XX => Le groupe d'axes Gantry ne peut pas être fermé car les axes Gantry ont des états différents, par ex. l'axe est affecté à l'AP. - 50XX => Le groupe d'axes Gantry doit changer de canal sur demande de l'AP, mais les axes Gantry ne sont pas tous connus dans le nouveau canal. - 60XX => Le groupe d'axes Gantry doit être affecté au canal sur demande du programme CN, mais le canal ne connaît pas tous les axes Gantry. - 70XX => Le groupe d'axes Gantry ne peut pas être fermé car un déplacement est prévu dans au moins un axe Gantry.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Réaction d'alarme locale.
Remède :	Détection d'erreur: - 30XX => affecter tous les axes Gantry au canal courant, p.ex. par permutation d'axe. - 40XX => mettre tous les axes du groupe Gantry dans le même état, par ex. affecter tous les axes au programme CN ou affecter tous les axes à l'automate AP. - 50XX => déclarer tous les axes Gantry au canal demandé. - 60XX => déclarer tous les axes Gantry au canal demandé. :end
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
10700	[Canal %1:] Bloc %2 Violation zone protection NCK %3 en mode Automatique ou MDA
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc %3 = numéro de zone de protection

Description :	La zone de protection en NCK définie pour la pièce a été violée. Noter qu'une zone de protection relative à l'outil est encore active. La zone de protection définie par rapport à la pièce peut être traversée après un nouveau Départ programme.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Les réactions SHOWALARM et SETVDI peuvent être inhibées avec le PM 11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 20.
Remède :	Traversée de la zone de protection possible après un nouveau Départ programme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10701	[Canal %1:] Bloc %2 Violation zone protection %3 spécifique au canal en Automatique ou MDA
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc %3 = numéro de zone de protection
Description :	La zone de protection spécifique au canal définie par rapport à la pièce a été violée. Noter qu'une zone de protection relative à l'outil est encore active. La zone de protection définie par rapport à la pièce peut être traversée après un nouveau Départ programme.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Les réactions SHOWALARM et SETVDI peuvent être inhibées avec le PM 11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 20.
Remède :	Traversée de la zone de protection possible après un nouveau Départ programme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10702	[Canal %1:] Violation zone de protection NCK %2 en mode manuel
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de zone de protection
Description :	La zone de protection en NCK définie pour la pièce a été violée. Noter qu'une zone de protection relative à l'outil est encore active. La zone de protection définie par rapport à la pièce peut être traversée après un nouveau Départ programme.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Traversée de la zone de protection possible après un nouveau Départ programme.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10703	[Canal %1:] Violation zone de protection %2 spécifique au canal en mode manuel
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de zone de protection
Description :	La zone de protection spécifique au canal définie par rapport à la pièce a été violée. Noter qu'une zone de protection relative à l'outil est encore active. La zone de protection définie par rapport à la pièce peut être traversée après un nouveau Départ programme.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Traversée de la zone de protection possible après un nouveau Départ programme.

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10704 [Canal %1:] Bloc %2 Surveillance de zone de protection non garantie

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Il est venu s'ajouter des déplacements supplémentaires pour un axe géométrique qui n'ont pas pu être pris en compte par la préparation des blocs. Il n'est donc pas garanti que les zones de protection seront respectées. Il s'agit d'un simple avertissement n'exigeant pas d'intervention.

Réaction : Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Assurer à travers d'autres mesures que le mouvement des axes géométriques, y compris le mouvement complémentaire, ne viole pas les zones de protection. (Avertissement survient malgré tout) ou bien exclure les mouvements supplémentaires.

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10706 [Canal %1:] Zone de protection NCK %2 atteinte en manuel avec axe %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = numéro de zone de protection

%3 = Nom d'axe

Description : La zone de protection NCK relative à la pièce a été atteinte avec l'axe indiqué. Noter qu'une zone de protection relative à l'outil est encore active. La zone de protection définie pour la pièce peut être traversée après libération par l'AP.

Réaction : Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Traversée de la zone de protection possible après libération par l'AP.

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10707 [Canal %1:] Zone de protection spécifique au canal %2 atteinte en manuel avec axe %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = numéro de zone de protection

%3 = Nom d'axe

Description : La zone de protection relative à la pièce et spécifique au canal a été atteinte avec l'axe indiqué. Noter qu'une zone de protection relative à l'outil est encore active. La zone de protection définie pour la pièce peut être traversée après libération par l'AP.

Réaction : Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Traversée de la zone de protection possible après libération par l'AP.

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10720 [Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 Fin de course logiciel %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = nom d'axe, numéro de broche

%3 = Numéro du bloc, étiquette

%4 = chaîne de caractères (+ ou -)

Description :	En décrivant la trajectoire programmée, l'axe concerné active le fin de course logiciel. L'alarme sera activée lors de la préparation du bloc concerné du programme pièce. Si dans le PM11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 11=0, cette alarme sera délivrée à la place de l'alarme 10722. Si dans le PM11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 11=1, une possibilité plus étendue est proposée pour diagnostiquer la violation du fin de course logiciel. Pour cela, le fichier d'alarmes ALUN* doit figurer dans l'IHM.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier les positions dans le programme CN et les corriger. Informez le personnel/le service après-vente habilité. Paramètres machine : contrôler PM 36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS / PM 36120 \$MA_POS_LIMIT_MINUS2 et PM 36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS / PM 36130 \$MA_POS_LIMIT_PLUS2 pour les fins de course logiciels. Signaux d'interface spécifiques aux axes : contrôler si le deuxième fin de course logiciel DB380x DBX1000.3 / .2 (2e fin de course logiciel plus/moins) a été sélectionné. Avec le frame actuel, contrôler les décalages d'origine actuellement actifs. Contrôler par ailleurs les décalages d'origine externes, les déplacements en correction (\$AA_OFF), les DRF et les composants des transformations.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10721	[Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 Fin de course logiciel %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Numéro du bloc, étiquette %4 = chaîne de caractères (+ ou -)
Description :	Le mouvement planifié viole le fin de course logiciel actuellement activé pour l'axe. Lors d'un REPOS, l'alarme est activée pendant la préparation des blocs de démarrage ou des blocs restants. Si bit 11 = 0 dans le PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, cette alarme sera délivrée à la place de l'alarme 10723. Si bit 11 = 1 dans le PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, une possibilité plus étendue est proposée pour diagnostiquer la violation du fin de course logiciel. Pour cela, le fichier d'alarmes ALUN* doit figurer dans l'IHM. Voir aussi Alarme 10723 dans le Manuel de diagnostic.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Déterminer la cause du décalage de la position de départ ou de la position de destination. L'instruction REPOS sera exécutée à la fin d'un ASUP (sous-programme asynchrone) ou des ASUP système. Voir aussi le renvoi aux ASUP. Dans les signaux d'interface CN/AP spécifiques à un axe DB380x DBX1000.3 / .2 (2e fin de course logiciel Plus / Moins), vérifier si le 2e fin de course logiciel est sélectionné. Avec le frame actuel, contrôler le décalage d'origine actuellement actif. Vérifier également les décalages d'origine externes, les mouvements corrigés (\$AA_OFF), DRF et les composantes des transformations. Annuler le programme CN avec un Reset CN.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10722	[Canal %1:] Bloc %5 Axe %2 Fin de course logiciel %6 violé, parcours restant : %7 %3<ALUN> violé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Unité de parcours %4 = Numéro de bloc, Etiquette Numéro+Chaîne(+/-) Parcours restant

Description :	La trajectoire programmée viole le fin de course logiciel actuellement activé pour l'axe. L'alarme est activée lors de la préparation du bloc concerné du programme pièce. Si bit 11 = 1 dans le PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, cette alarme sera délivrée à la place de l'alarme 10720. L'alarme 10722 propose une possibilité plus étendue pour diagnostiquer la violation du fin de course logiciel. Pour cela, le fichier d'alarmes ALUN* doit figurer dans l'IHM. Voir aussi Alarme 10720 dans le Manuel de diagnostic.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier les positions dans le programme CN et les corriger. Informez le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler les PM36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS / PM36120 \$MA_POS_LIMIT_MINUS2 et PM36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS / PM36130 \$MA_POS_LIMIT_PLUS2 pour les fins de course logiciels. Contrôler les signaux d'interface spécifiques aux axes : DB380x DBX1000.3 / .2 (2e fin de course logiciel plus/moins) pour vérifier si le 2e fin de course logiciel a été sélectionné. Avec le frame actuel, contrôler les décalages d'origine actuellement actifs. Contrôler par ailleurs les décalages d'origine externes, les déplacements corrigés (\$AA_OFF), DRF et les composants des transformations.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10723	[Canal %1:] Bloc %5 Axe %2 Fin de course logiciel %6 violé, parcours restant : %7 %3<ALUN>
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Unité de parcours %4 = Numéro de bloc, Etiquette Numéro+Chaîne(+/-) Parcours restant
Description :	Le mouvement planifié viole le fin de course logiciel actuellement activé pour l'axe. Lors d'un REPOS, l'alarme est activée pendant la préparation des blocs de démarrage ou des blocs restants. Si bit 11 = 1 dans le PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, cette alarme sera délivrée à la place de l'alarme 10721. L'alarme 10723 propose une possibilité plus étendue pour diagnostiquer la violation du fin de course logiciel. Pour cela, le fichier d'alarmes ALUN* doit figurer dans l'IHM. Voir aussi Alarme 10721 dans le Manuel de diagnostic.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Déterminer la cause du décalage de la position de départ ou de la position de destination. L'instruction REPOS sera exécutée à la fin d'un ASUP (sous-programme asynchrone) ou des ASUP système. Voir aussi le renvoi aux ASUP. Informez le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler les PM 36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS / PM 36120 \$MA_POS_LIMIT_MINUS2 et PM 36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS / PM 36130 \$MA_POS_LIMIT_PLUS2 pour les fins de course logiciels. Contrôler les signaux d'interface spécifiques à un axe : DB380x DBX1000.3 / .2 (2e fin de course logiciel Plus / Moins), pour vérifier si le 2e fin de course logiciel est sélectionné. Avec le frame actuel, contrôler le décalage d'origine actuellement actif. Vérifier également les décalages d'origine externes, les mouvements corrigés (\$AA_OFF), DRF et les composantes des transformations. Annuler le programme CN avec un Reset CN.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10730	[Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 Limitation zone de travail %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Numéro du bloc, étiquette %4 = chaîne de caractères (+ ou -)
Description :	Cette alarme est générée s'il s'avère que lors de la préparation des blocs que la trajectoire programmée amène l'axe à violer la limitation de la zone de travail. Si le bit 11 est à 0 dans le PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, cette alarme sera délivrée à la place de l'alarme 10732. Si le bit 11 est à 1 dans le PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, une possibilité de diagnostic plus étendue est proposée en cas de violation du fin de course logiciel. Pour cela, le fichier d'alarmes ALUN* doit figurer dans l'IHM.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	a) Vérifier que les positions sont correctement indiquées dans le programme CN et les corriger le cas échéant. b) Vérifier les décalages d'origine (frame en cours) c) Corriger les limites de zone de travail avec G25/G26 ou d) Corriger les limites de zone de travail par le biais des données de réglage ou e) Désactiver les limites de zone de travail avec la donnée de réglage : 43410 WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
10731	[Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 Limitation zone de travail %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Numéro du bloc, étiquette %4 = chaîne de caractères (+ ou -)
Description :	Le déplacement prévu viole la limitation de la zone de travail momentanément activée pour l'axe. Lors d'un REPOS, l'alarme est activée pendant la préparation des blocs de démarrage ou des blocs restants. Cette alarme est délivrée à la place de l'alarme 10733 si le bit 11 du PM11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK n'est pas mis à 1.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Déterminer la cause du décalage de la position de départ ou de la position de destination. L'instruction REPOS sera exécutée à la fin d'un ASUP (sous-programme asynchrone) ou d'un ASUP système. Voir aussi le renvoi aux ASUP. Avec le frame actuel, contrôler le décalage d'origine actuellement actif. Vérifier également les décalages d'origine externes, les mouvements corrigés (\$AA_OFF), DRF et les composantes des transformations. Annuler le programme CN par un Reset CN.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
10732	[Canal %1:] Bloc %5 Axe %2 Limitation de la zone de travail violée, parcours restant : %6 %3<ALUN>
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Unité de parcours %4 = Numéro de bloc, Etiquette Parcours restant

Description :	Cette alarme est générée s'il apparaît au cours de la préparation des blocs que la trajectoire programmée amène l'axe à violer la limitation de la zone de travail. Si bit 11=1 dans le PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, cette alarme sera délivrée à la place de l'alarme 10730. L'alarme 10732 propose une possibilité plus étendue pour diagnostiquer la violation de la limitation de la zone de travail. Pour cela, le fichier d'alarmes ALUN* doit figurer dans l'IHM.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	a) Vérifier que les positions sont correctement indiquées dans le programme CN et les corriger le cas échéant. b) Vérifier les décalages d'origine (frame en cours) c) Corriger la limitation de la zone de travail avec G25/G26 ou d) Corriger la limitation de la zone de travail par le biais des données de réglage ou e) Désactiver la limitation de la zone de travail avec la donnée de réglage SD 43410 \$SA_WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10733	[Canal %1:] Bloc %5 Axe %2 Limitation de la zone de travail violée, parcours restant : %6 %3<ALUN>
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Unité de parcours %4 = Numéro de bloc, Etiquette Parcours restant
Description :	Le mouvement planifié viole la limitation de la zone de travail actuellement activée pour l'axe. Lors d'un REPOS, l'alarme est activée pendant la préparation des blocs de démarrage ou des blocs restants. Si bit 11 = 1 dans le PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, cette alarme sera délivrée à la place de l'alarme 10731. L'alarme 10733 propose une possibilité plus étendue pour diagnostiquer la violation du fin de course logiciel. Pour cela, le fichier d'alarmes ALUN* doit figurer dans l'IHM.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Déterminer la cause du décalage de la position de départ ou de la position de destination. L'instruction REPOS sera exécutée à la fin d'un ASUP (sous-programme asynchrone) ou d'un ASUP système. Voir aussi le renvoi aux ASUP. Avec le frame actuel, contrôler le décalage d'origine actuellement actif. Vérifier également les décalages d'origine externes, les mouvements corrigés (\$AA_OFF), DRF et les composantes des transformations. Annuler le programme CN avec un Reset CN.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10735	[Canal %1:] Bloc %5 Axe %2 Violation de la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées, parcours restant : %6 %3<ALUN>
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Unité de parcours %4 = Numéro de bloc, Etiquette Parcours restant
Description :	Si, lors de la préparation des blocs, il apparaît que la trajectoire programmée amène l'axe à violer la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées, alors cette alarme est générée.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède :	a) Dans le programme CN, vérifier l'exactitude des indications de position et, le cas échéant, les corriger. b) Contrôler les décalages d'origine (frame actuel). c) Corriger la limitation de la zone de travail avec WALCS1 ... WALCS9, d) corriger la limitation de la zone de travail via \$P_WORKAREA_CS_LIMIT_PLUS ou via \$P_WORKAREA_CS_LIMIT_MINUS ou bien e) désactiver la limitation de la zone de travail avec \$P_WORKAREA_CS_MINUS_ENABLE =FALSE ou avec \$P_WORKAREA_CS_PLUS_ENABLE. Dans les cas d) et e) il convient ensuite de réactiver le groupe des limitations de la zone de travail spécifiques au système de coordonnées qui ont été sélectionnées.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10736	[Canal %1:] Bloc %5 Axe %2 Violation de la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées, parcours restant : %6 %3<ALUN>
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Unité de parcours %4 = Numéro de bloc, Etiquette Parcours restant
Description :	Si, lors de la préparation des blocs, il apparaît que la trajectoire programmée amène l'axe à violer la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées, alors cette alarme est générée. L'alarme est activée lors de la préparation des blocs d'accostage ou des blocs résiduels avec REPOS.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Déterminer la cause du décalage de la position de départ ou de la position de destination. L'instruction REPOS sera exécutée à la fin d'un ASUP (sous-programme asynchrone) ou d'un ASUP système. Voir aussi le renvoi aux ASUP. Avec le frame actuel, contrôler le décalage d'origine actuellement actif. Vérifier également les décalages d'origine externes, les mouvements corrigés (\$AA_OFF), DRF et les composantes des transformations. Annuler le programme CN avec un Reset CN.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10740	[Canal %1:] Bloc %2 Trop de blocs vides dans la programmation d'accostage/de retrait en douceur
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Entre le bloc d'accostage/de retrait en douceur et le bloc fixant la tangente d'approche et de retrait, il ne doit pas figurer un nombre supérieur de blocs à celui indiqué par le PM20202 \$MC_WAB_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10741	[Canal %1:] Bloc %2 Inversion de sens durant mouvement d'accostage et de retrait en douceur
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	On a programmé une marge de sécurité qui, perpendiculairement au plan d'usinage, ne se situe pas entre le point de départ et le point d'arrivée du contour de l'accostage/du retrait en douceur.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10742	[Canal %1:] Bloc %2 Distance d'accostage/de retrait en douceur non valable ou non programmée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Causes possibles : - Le paramètre DISR n'a pas été indiqué dans un bloc d'accostage et de retrait en douceur ou bien sa valeur est inférieure ou égale à 0. - Lors d'un accostage ou d'un retrait en douceur avec cercle et rayon d'outil actif, le rayon du contour d'accostage et de retrait en douceur généré en interne est négatif. Le contour d'accostage et de retrait en douceur généré en interne est un cercle ayant un rayon tel que sa correction par le rayon de correction actuel (somme du rayon d'outil et de l'offset OFFN) donne la trajectoire du centre de l'outil ayant le rayon programmé DISR.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10743	[Canal %1:] Bloc %2 Programmation multiple d'accostage/de retrait en douceur
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	On a tenté d'activer un mouvement d'accostage/de retrait en douceur avant la fin du mouvement d'accostage/de retrait en douceur précédent.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10744	[Canal %1:] Bloc %2 Pas de définition valable de la direction d'accostage/de retrait en douceur
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La direction tangentielle d'accostage/retrait en douceur (WAB) n'est pas définie. Causes possibles : Le bloc d'accostage n'est plus suivi dans le programme par un bloc contenant des informations de déplacement. Le bloc d'accostage n'est pas précédé dans le programme par un bloc contenant des informations de déplacement. La tangente pour le mouvement d'accostage de retrait en douceur est perpendiculaire au plan d'usinage actuel.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10745	[Canal %1:] Bloc %2 Position finale d'accostage/retrait en douceur ambiguë
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La position programmée dans le bloc d'accostage/retrait en douceur et le bloc suivant est perpendiculaire à la direction d'usinage et on n'a pas programmé dans le bloc d'accostage/retrait en douceur de position dans le plan d'usinage.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce. Soit supprimer la position de l'axe d'accostage du bloc d'accostage/retrait en douceur ou du bloc suivant, soit programmer dans le bloc l'accostage/retrait en douceur une position dans le plan d'usinage.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10746	[Canal %1:] Bloc %2 Arrêt du pré-traitement des blocs pour accostage/retrait en douceur
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un arrêt du pré-traitement des blocs a été inséré entre le bloc d'accostage/de retrait en douceur et le bloc suivant qui définit la direction de la tangente ou entre le bloc d'accostage/de retrait en douceur et le bloc suivant qui définit la position finale.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10747	[Canal %1:] Bloc %2 Direction de retrait non définie pour accostage/retrait en douceur
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans un bloc de retrait/d'accostage en douceur avec quart de cercle ou demi-cercle (G248 ou G348), on n'a pas programmé le point final dans le plan d'usinage, et G143 ou G140 sans correction de rayon d'outil est actif.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce. Les modifications suivantes sont possibles :

- Indiquer dans le bloc d'accostage/de retrait en douceur le point final dans le plan d'usinage.
- Activer la correction de rayon d'outil (possible uniquement pour G140 et non pour G143).
- Indiquer explicitement le côté de retrait par G141 ou G142.
- Effectuer le retrait suivant une droite au lieu d'un cercle.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10748 [Canal %1:] Bloc %2 plan de retrait non admis pour accostage/retrait en douceur

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Une position du plan de retrait a été programmée avec DISRP ; cette position ne se trouve pas entre la distance de sécurité (DISCL) et le point de départ (à l'accostage) ou le point final (au retrait) du mouvement d'accostage/de retrait en douceur.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10750 [Canal %1:] Bloc %2 Activation de la correction de rayon d'outil sans numéro d'outil

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un outil T... doit être sélectionné pour que la CN puisse prendre en compte les valeurs de correction correspondantes. À chaque outil (numéro T) est automatiquement affecté un bloc de données de correction (D1) qui contient les valeurs de correction (paramètres P1 - P25). Il est possible d'affecter à un outil jusqu'à neuf blocs de données de correction en désignant le bloc de données souhaité par le numéro D (D1 - D9).
La correction de rayon de fraise (CRF) est prise en compte lorsque G41 ou G42 est programmée. Les valeurs de correction sont contenues dans les paramètres P6 (valeur géométrique) et P15 (valeur d'usure) du bloc de données de correction actif Dx.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Programmer un numéro d'outil à l'adresse T... avant d'appeler la CRO avec G41/G42.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10751 [Canal %1:] Bloc %2 Risque de collision lors de la correction du rayon d'outil

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La fonction de détection d'un "goulet d'étranglement" (calcul du point d'intersection des blocs de déplacement corrigés qui suivent) n'a pas pu calculer de point d'intersection pour le nombre de blocs de déplacement reconnus. Il est de ce fait possible que l'une des trajectoires équidistantes croise le contour de la pièce et provoque un défaut.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Vérifiez le programme pièce et, si possible, le modifiez de manière à éviter les coins intérieurs quand les déplacements risquent d'être plus petits que la valeur de correction. (Les coins extérieurs ne sont pas critiques dans la mesure où il est possible de prolonger les équidistantes ou d'insérer des blocs intermédiaires de sorte qu'il y ait toujours un point d'intersection). Augmentez le nombre des blocs de déplacement examinés dans le PM20240 \$MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS (valeur standard : 3) ; ceci alourdit cependant les calculs et, de ce fait, le temps de cycle des blocs.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10752	[Canal %1:] Bloc %2 Débordement du tampon local de blocs lors de la correction de rayon d'outil
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La correction de rayon de fraise doit mémoriser en tampon un nombre variable de blocs intermédiaires afin de pouvoir calculer, pour chaque bloc, la trajectoire d'outil équidistante. La taille du tampon n'est pas facile à déterminer. Elle dépend du nombre de blocs sans informations de déplacement dans le plan de la correction, du nombre des éléments de contour à insérer et de la courbure en interpolation spline et polynomiale. La taille du tampon est donnée par le système et ne peut être modifiée par PM.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Réduisez dans la mémoire tampon l'espace occupé par la modification du programme : - en évitant : - les blocs sans paramètres de déplacement dans le plan de correction - les blocs contenant des éléments de contour présentant une courbure variable (p. ex. ellipses) et les angles de courbure plus petits que le rayon de correction (scinder ces blocs en plusieurs blocs). - Réduire le nombre de blocs examinés pour surveiller les collisions (PM 20240 \$MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10753	[Canal %1:] Bloc %2 Sélection de la correction de rayon d'outil uniquement possible dans un bloc linéaire
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'activation de la correction du rayon d'outil avec G41/G42 n'est autorisée que dans des blocs dans lesquels la fonction G00 (rapide) ou la fonction G01 (avance) est active. Il doit y avoir au moins un axe du plan G17 à G19 inscrit dans le bloc contenant G41/G42 ; il est cependant recommandé d'y inscrire les deux axes car lors d'une sélection de correction ce sont généralement les deux axes qui sont déplacés.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Corriger le programme ; programmer la sélection de correction dans un bloc contenant une interpolation linéaire.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10754	[Canal %1:] Bloc %2 Annulation de la correction de rayon d'outil uniquement possible dans un bloc linéaire
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La désactivation de la correction du rayon d'outil avec G40 n'est autorisée que dans des blocs dans lesquels la fonction G00 (rapide) ou la fonction G01 (avance) est active. Il doit y avoir au moins un axe du plan G17 à G19 inscrit dans le bloc contenant G40 ; il est cependant recommandé d'y inscrire les deux axes car lors d'une désélection de correction ce sont généralement les deux axes qui sont déplacés .
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Corriger le programme ; programmer la sélection de correction dans un bloc contenant une interpolation linéaire.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
10755	[Canal %1:] Bloc %2 Sélection de la correction de rayon d'outil avec CONT impossible au point de départ courant
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	À l'activation de la correction de rayon de fraise avec CONT, le point de départ du bloc d'accostage se trouve à l'intérieur du cercle de correction et provoque déjà un défaut de contour. Lorsque la correction de rayon de fraise est activée avec G41/G42, le mode d'accostage (NORM ou CONT) détermine le mouvement de correction quand la position réelle momentanée se situe derrière le contour. Avec CONT, un cercle de rayon égal à celui de la fraise est tracé autour du point de départ programmé (= point final du bloc d'accostage). La tangente passant par la position réelle momentanée qui ne provoque pas de défaut de contour est le déplacement d'accostage. Lorsque le point de départ se trouve à l'intérieur du cercle de correction tracé autour du point de destination, aucune tangente ne passe par ce point.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Programmer la sélection de CRF de telle manière que le point de départ du déplacement d'accostage se trouve à l'extérieur du cercle de correction tracé autour du point de destination (déplacement programmé > rayon de correction). Les possibilités sont les suivantes : Sélection dans le bloc précédent Insertion d'un bloc intermédiaire Sélection du mode d'accostage NORM
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
10756	[Canal %1:] Bloc %2 Annulation impossible de la correction de rayon d'outil avec CONT au point final programmé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	À l'annulation de la correction de rayon de fraise, le point final programmé se trouve à l'intérieur du cercle de correction. Il y aurait défaut de contour si ce point était accosté sans correction. Lorsque la correction de rayon de fraise est désactivée avec G40, le mode d'accostage (NORM ou CONT) détermine le mouvement de correction quand le point final se situe derrière le contour. Avec CONT, un cercle de rayon égal à celui de la fraise est tracé autour du dernier point pour lequel la correction est encore active. La tangente qui passe par la position finale programmée sans provoquer de défaut de contour est le déplacement de retrait. Lorsque le point final programmé se trouve à l'intérieur du cercle de correction tracé autour du point de destination, aucune tangente ne passe par ce point.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Programmer la désactivation de la CRF de telle manière que le point final programmé se trouve à l'extérieur du cercle de correction défini autour du dernier point de correction actif. Les possibilités suivantes sont à disposition : - Retrait dans le bloc suivant - Insertion d'un bloc intermédiaire - Sélection du mode de retrait NORM
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10757	[Canal %1:] Bloc %2 Modification d'orientation illicite alors que la correction de rayon d'outil est active
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une modification d'orientation a été programmée qui n'est pas admise par le type de correction du rayon d'outil qui est activé (code G du groupe 22). Les modifications d'orientation d'outil ne sont généralement admises et pertinentes que si la correction du rayon d'outil 3D est active. Un changement d'orientation (illicite) peut aussi avoir été déclenché par un changement de plan d'usinage (G17 - G19).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Activer un code G du groupe 22 pour lequel le changement d'orientation programmé est autorisé. Exécuter le programme avec une orientation d'outil constante. Dans le cas où un changement de plan est nécessaire, commencer par désactiver la correction du rayon d'outil. Réactiver ensuite le changement de plan.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10758	[Canal %1:] Bloc %2 Rayon de courbure avec valeur de correction variable trop petit
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La correction du rayon de fraise actuelle (la fraise utilisée) est trop grande pour le rayon du contour programmé. Dans un bloc contenant une correction de rayon d'outil variable, la correction doit être possible en tout point du contour ou en aucun point, avec la plus petite et la plus grande valeur de correction de la plage programmée. Il ne doit y avoir sur le contour aucun point pour lequel le rayon de courbure se trouve à l'intérieur de la plage variable de correction. S'il y a un changement de signe de la valeur de correction à l'intérieur d'un bloc, les deux côtés du contour sont vérifiés, sinon seulement le côté de la correction.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Utiliser une fraise plus petite ou prendre déjà en compte une partie du rayon de la fraise lors de la programmation du contour.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10760	[Canal %1:] Bloc %2 Axe de l'hélice non parallèle à l'orientation de l'outil
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Lorsque la correction de rayon d'outil est active, une hélice n'est autorisée que si l'axe de celle-ci est parallèle à l'outil, c'est-à-dire que le plan du cercle et le plan de correction doivent être identiques.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Orienter l'axe de l'hélice perpendiculairement au plan d'usinage.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10761	[Canal %1:] Bloc %2 Correction de rayon d'outil impossible pour ellipse à plus d'un tour
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Lors de l'usinage de l'intérieur d'une ellipse, les rayons de courbure sont en partie plus grands et en partie plus petits que la correction de rayon d'outil. Il en résulterait une division en 4 blocs partiels avec des rayons de courbure plus grands et plus petits que le rayon de correction. Plusieurs tours entraîneraient, en raison du nombre illimité des blocs partiels en résultant, un alourdissement énorme des calculs, de sorte que ce cas de figure est refusé avec déclenchement de l'alarme. Si une correction est possible partout ou n'est possible nulle part sur l'ellipse, les ellipses s'étendant sur plus d'un tour complet sont également autorisées.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Utiliser une fraise avec un rayon plus petit ou programmer le bloc de déplacement dans des blocs contenant au maximum un tour.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10762	[Canal %1:] Bloc %2 Trop de blocs vides entre 2 blocs de déplacement avec correction de rayon d'outil activée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le nombre maximal de blocs vides est défini par un paramètre machine.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	- Modifier le programme pièce. - Modifier le paramètre machine. - Vérifier si SBL2 est sélectionné. Avec SBL2, un bloc est généré pour chaque ligne de programme pièce, ce qui peut entraîner un dépassement du nombre admissible de blocs vides entre 2 blocs de déplacement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10763 [Canal %1:] Bloc %2 La composante de la trajectoire dans le plan de correction s'annule

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La surveillance de collision alors que la correction de rayon d'outil est active fait que la composante de la trajectoire du bloc devient nulle dans le plan de correction. L'absence dans le bloc d'origine d'informations sur un déplacement perpendiculaire au plan de correction signifie que ce bloc sera sauté. L'alarme peut être inhibée avec le PM 11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 1 = 1. La surveillance de collision alors que la correction de rayon d'outil est active fait que la composante de la trajectoire du bloc devient nulle dans le plan de correction. L'absence dans le bloc d'origine d'informations sur un déplacement perpendiculaire au plan de correction signifie que ce bloc sera sauté.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Le comportement est correct aux endroits étroits ne pouvant être usinés avec l'outil actif. - Modifier le cas échéant le programme pièce. - Si nécessaire, utiliser un outil avec un rayon plus petit. - Programmer CDOF/CDOF2.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10764 [Canal %1:] Bloc %2 Trajectoire discontinue avec correction de rayon d'outil active

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Cette alarme est déclenchée lorsque, la correction de rayon d'outil étant active, le point de départ utilisé pour le calcul de la correction ne correspond pas au point final du bloc précédent. Ce cas peut se présenter, par exemple, lorsqu'un axe géométrique est déplacé en axe de positionnement entre deux blocs ou lorsque la correction de longueur d'outil est modifiée en présence d'une transformation cinématique active (p. ex. transformation 5 axes).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10765 [Canal %1:] Bloc %2 La correction de rayon d'outil 3D n'est pas possible

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Cette alarme survient lorsque l'on essaie d'activer la correction de rayon d'outil 3D alors que l'option nécessaire n'est pas installée sur la CN.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	L'option ne peut être activée par modification des paramètres machine car le code nécessaire est physiquement absent.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10771	[Canal %1:] Bloc %2 Débordement du tampon local de blocs lors du lissage de l'orientation
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Cette erreur survient lorsque l'espace mémoire ne suffit pas pour les blocs à mémoriser. Cette erreur n'apparaît que lorsque le logiciel a été mal configuré.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Augmenter le tampon local.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10776	[Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 doit être un axe géométrique pour correction de rayon d'outil
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom d'axe
Description :	Cette alarme est déclenchée lorsqu'un axe nécessaire pour une correction de rayon d'outil n'est pas un axe géométrique. Pour le type de correction CUT2DF, l'axe perpendiculaire au plan d'usinage peut être l'axe de positionnement ; pour tous les autres types de correction (CUT2DF, CUT3DC, CUT3DF, CUT3DFF), tous les axes géométriques doivent être utilisés comme tels.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce. En cas de sélection de G41/42, les axes intervenants doivent être connus dans le canal comme étant des GEOAX. Cela peut se faire en programmant GEOAX() ou G91 G0 X0 Y0 dans le bloc précédant G41/42.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10777	[Canal %1:] Bloc %2 Correction de rayon d'outil : trop de blocs avec inhibition de correction
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	En présence d'une correction du rayon d'outil, le nombre maximal admissible de blocs contenant une inhibition active de la correction est limité par le PM 20252 \$MC_CUTCOM_MAXNUM_SUPPR_BLOCKS. En présence d'une correction du rayon d'outil, le nombre maximal admissible de blocs contenant une inhibition active de la correction est limité.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	- Modifier le programme pièce. - Modifier le paramètre machine. - Vérifier si SBL2 est sélectionné. Avec SBL2, un bloc est généré pour chaque ligne de programme pièce, ce qui peut entraîner un dépassement du nombre admissible de blocs vides entre 2 blocs de déplacement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10778	[Canal %1:] Bloc %2 Arrêt du prétraitement des blocs avec correction de rayon d'outil active
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La correction de rayon d'outil étant active, cette alarme est émise si un arrêt du prétraitement des blocs est détecté (qu'il ait été programmé par l'utilisateur ou généré de façon interne) et si la donnée de réglage SD 42480 \$SC_STOP_CUTCOM_STOPRE est mise à 1, parce qu'une telle situation est susceptible d'engendrer des déplacements de la machine non voulus par l'utilisateur (fin de la correction du rayon et nouvel accostage).
Réaction :	Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	- Poursuivre l'usinage avec CANCEL et départ. - Modifier le programme pièce. - Mettre la donnée de réglage SD 42480 \$SC_STOP_CUTCOM_STOPRE sur FALSE. Poursuivre l'usinage avec CANCEL et départ. Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10780	[Canal %1:] Bloc %2 Changement non autorisé d'un outil de tournage ou de rectification alors que la correction de rayon d'outil est activée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans le cas d'un changement d'outil pour lequel l'offset du tranchant (différence entre le centre du tranchant et son point de référence) change, les seuls blocs admis sont des blocs de droites et des blocs de polynômes. Il n'est pas autorisé dans les blocs de cercles, les blocs de développantes ni dans les blocs contenant des rapports polynômiaux avec un numérateur et un dénominateur affichant respectivement la valeur maximale admissible.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	- Poursuivre l'usinage avec CANCEL et départ. - Modifier le programme pièce. - Mettre SD 42480 \$SC_STOP_CUTCOM_STOPRE sur FALSE.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10784	[Canal %1:] Bloc %2 Outil inadmissible pour CRO avec surfaces de limitation
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Lors de l'activation de la correction du rayon de l'outil avec des surfaces de limitation, un outil de type non valable est actif. Sont uniquement autorisées les fraises de types 1 à 399 avec les exceptions suivantes : - 111 fraise avec pointe sphérique - 155 fraise conique type cône direct - 156 fraise conique type cône direct - 157 fraise conique type cône direct
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Utiliser un autre outil.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10790	[Canal %1:] Bloc %2 Changement de plan dans la programmation de droites avec des angles
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Lors de la programmation de deux droites avec une information angulaire, on a changé de plan actif entre le premier et le second bloc partiel.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10791	[Canal %1:] Bloc %2 Angles invalides dans la programmation de droites
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans la programmation d'un contour défini par deux droites et des angles, il n'a été trouvé aucun point intermédiaire.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10792	[Canal %1:] Bloc %2 Type d'interpolation invalide pour programmation de droites avec angles
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Seule une interpolation de type spline ou linéaire est admise pour la programmation de deux droites avec des angles. L'interpolation circulaire ou polynomiale ne l'est pas.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10793	[Canal %1:] Bloc %2 Le second bloc manque pour l'interpolation linéaire avec angles
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Il manque le second bloc dans la programmation de deux droites avec des angles. Ce cas se présente quand le premier bloc partiel est aussi le dernier bloc d'un programme ou quand le premier bloc partiel est suivi d'un bloc avec arrêt du prétraitement des blocs.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10794	[Canal %1:] Bloc %2 Dans le 2e bloc de l'interpolation linéaire avec angles, il manque l'information angulaire
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans la programmation de deux droites avec des angles, il manque l'information angulaire dans le second bloc. L'erreur ne peut survenir que si un angle a été programmé dans le bloc précédent, mais aucun axe du plan actif. L'erreur peut aussi provenir du fait que l'on a voulu programmer une seule droite avec un angle dans le bloc précédent. Un axe du plan actif doit alors être programmé dans ce bloc (précisément).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10795	[Canal %1:] Bloc %2 Point final contradictoire dans programmation d'un angle
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans la programmation d'une droite, on a précisé les deux positions du plan actif, mais aussi un angle (il y a surdéfinition de la position du point final) ; il se peut aussi que l'angle indiqué ne permette pas de rallier la position de la coordonnée programmée. Pour programmer un contour à partir de deux droites et avec une information angulaire, on a le droit d'indiquer deux positions axiales du plan et un angle dans le second bloc. L'erreur peut donc aussi survenir quand le bloc précédent ne peut pas être reconnu comme étant le premier bloc partiel d'un tel contour, du fait d'une programmation erronée. Un bloc est interprété comme étant le premier bloc d'un contour constitué de deux blocs quand un angle a été programmé mais aucun axe du plan actif, et quand ce bloc ne constitue pas de son côté le second bloc d'un contour.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10800	[Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 n'est pas un axe géométrique
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Pour une transformation active ou un frame avec une composante de rotation, les axes géométriques sont utilisés pour la préparation de blocs. Lorsqu'un axe géométrique a été antérieurement déplacé en axe de positionnement, cet axe reste à l'état "Axe de positionnement" jusqu'à sa reprogrammation comme axe géométrique. Du fait du déplacement POSA au-delà des limites de bloc, la CN ne peut reconnaître, au niveau de la préparation des blocs, si l'axe a déjà atteint sa destination lorsque le bloc est exécuté. Ceci est cependant une condition impérative pour le calcul de la composante ROT d'un frame ou de la transformation. Lorsque des axes géométriques sont utilisés comme axes de positionnement, 1. aucune rotation ne doit être programmée dans le frame global actuel, 2. aucune transformation ne doit être sélectionnée.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	géométrique utilisé en axe de positionnement (p. ex. après WAITP) pour le ramener à l'état "d'axe géométrique".
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10805	[Canal %1:] Bloc %2 Repositionnement après commutation axe géométrique ou transformation
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans ASUP la correspondance entre axes géométriques et axes de canaux ou la transformation active ont été modifiées.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10810	[Canal %1:] Bloc %2 Pas de broche maître définie
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	On a programmé la fonction "Avance par tour" (avec G95 ou G96) ou "Taraudage sans porte-taraud compensateur" (avec G331/G332) bien qu'aucune broche maître dont on pourrait prélever la vitesse de rotation n'ait été définie. La définition s'effectue avec le PM20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND pour le préréglage (valeur par défaut) ou avec le mot-clé SETMS dans le programme pièce, lequel mot-clé permet de redéfinir chaque broche du canal comme broche maître.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Prérégler la broche maître avec le PM20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND[n]=m (n ... indice de canal, m ... n° de broche) ou la définir avec un descripteur dans le programme pièce CN avant de programmer une fonction G qui demande une broche maître. Un numéro de broche doit être affecté dans le PM35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[n]=m (n ... indice d'axe machine, m ... n° de broche) à l'axe de la machine qui doit être utilisé comme broche. En outre, l'axe doit être affecté à un canal (indice de canal 1 ou 2) à l'aide du PM20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED[n]=m (n ... indice d'axe de canal, m... indice d'axe-machine).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10820 [Canal %1:] Axe rotatif/broche %2 non défini

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Une avance par tour a été programmée pour les axes à interpolation et les axes synchrones ou pour un axe/une broche, mais l'axe rotatif/la broche dont l'avance doit être dérivée n'est pas disponible.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce ou régler correctement la SD 43300 \$SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10860 [Canal %1:] Bloc %2 Pas d'avance programmée

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Cause : Il n'y a pas de vitesse de déplacement programmée pour le bloc de déplacement affiché. Avance F ou FZ : Lors de la programmation de la vitesse de déplacement au moyen de l'avance F ou FZ, l'avance F ou FZ n'a pas été reprogrammée après un changement du type d'avance, par ex. une avance linéaire G94 succédant à une avance par tour G95 F ou G95 F. Avance modale FRCM : Lors de la programmation de la vitesse de déplacement modale FRCM pour un arrondi RND ou un chanfrein CHF, l'avance FRCM n'a pas été reprogrammée après un changement du type d'avance, par ex. une avance linéaire G94 succédant à une avance par tour G95 F ou une avance par tour G95 F succédant à une avance par dent G95 FZ. Remarque En cas de modification du type d'avance, il faut reprogrammer l'avance FRCM avant la modification même si le bloc de déplacement courant ne contient ni chanfrein CHF, ni arrondi RND, dès lors que l'avance FRCM était déjà active, autrement dit différente de 0.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède :	Programmer l'avance en fonction du type d'interpolation. - G93 : l'avance est programmée comme valeur inverse du temps à l'adresse F en [tr/min]. - G94 et G97 : l'avance est programmée à l'adresse F en [mm/min] ou [m/min]. - G95 : l'avance est programmée à l'adresse F comme avance par tour en [mm/tr] ou à l'adresse FZ en [mm/dent] - G96 : l'avance est programmée à l'adresse S comme vitesse de coupe en [m/min]. Elle résulte de la vitesse de rotation de broche actuelle.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10861 [Canal %1:] Bloc %3 Vitesse d'avance programmée pour l'axe de positionnement %2 est nulle

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = axe %3 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Aucune vitesse n'a été programmée pour l'axe et la vitesse de positionnement paramétrée dans le PM est nulle.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Paramétrer une autre vitesse dans le PM32060 \$MA_POS_AX_VELO.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10862 [Canal %1:] Bloc %2 Broche maître aussi utilisée comme axe à interpolation

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Il a été programmé un contour avec la broche maître comme axe à interpolation. La vitesse de contourage est cependant dérivée de la vitesse de rotation de la broche maître (p. ex. G95).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pour exclure toute référence circulaire.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10865 [Canal %1:] Bloc %2 FZ active, mais pas de correction d'outil, outil %3

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Outil
Description :	Une avance par dent est activée pour le bloc de déplacement affiché, mais de correction d'outil. Déplacement possible après acquittement de l'erreur. Une dent par tour est adoptée pour le calcul de l'avance utile.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Vérifier que l'outil est sélectionné correctement dans le programme CN, corriger le cas échéant et poursuivre le programme CN avec Départ CN.
ou :
Poursuivre le programme CN avec Départ CN. Une dent par tour est adoptée pour le calcul de l'avance utile.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10866 [Canal %1:] Bloc %2 FZ est active, mais le nombre de dents du numéro D actif %4 de l'outil %3 est égal à zéro.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Descripteur
%4 = Numéro D

Description : L'avance par dent est active pour le bloc de déplacement affiché, mais un numéro D a été sélectionné pour lequel \$TC_DPNT (nombre de dents) est nul.
Déplacement possible après acquittement de l'erreur. Une dent par tour est adoptée pour le calcul de l'avance utile.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Vérifier que l'outil est sélectionné correctement dans le programme CN, corriger le cas échéant et poursuivre le programme CN avec Départ CN.
ou :
Poursuivre le programme CN avec Départ CN.

L'avance est calculée avec un nombre de dents supposé égal à 1.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10870 [Canal %1:] Bloc %2 Pas d'axe transversal défini pour la vitesse de coupe constante

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Une vitesse de coupe constante a été sélectionnée bien qu'aucun axe transversal n'ait été appliqué comme axe de référence de la vitesse de coupe constante ou n'ait été affecté au moyen de la définition SCC[AX].
Une vitesse de coupe constante peut être activée par :
- la position de base G96, G961 ou G962 du groupe G 29 au démarrage
- la programmation de G96, G961 ou G962
Un axe de référence pour G96, G961 ou G962 peut être appliqué comme axe transversal dans le PM20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF ou peut être défini avec l'instruction SCC[AX].

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel / le service après-vente habilité. Vérifier le PM20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF. Avant de programmer G96, G961 ou G962, un axe transversal doit avoir été défini comme axe de référence pour la vitesse de coupe constante soit par le biais du PM20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF soit par le biais de l'instruction SCC[AX].

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10880	[Canal %1:] Bloc %2 Trop de blocs vides entre 2 blocs de déplacement lors de l'insertion de chanfreins ou de rayons
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Entre 2 blocs contenant des éléments de contour et devant être reliés par un chanfrein ou un rayon (CHF, RND) ont été programmés des blocs sans information de contour dont le nombre est supérieur au nombre paramétré dans le PM 20200 \$MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme pièce pour que le nombre de blocs vides revienne à une valeur admise ou modifier le paramètre machine spécifique aux canaux PM 20200 \$MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS (blocs vides avec chanfrein/rayon) pour l'adapter au nombre maxi de blocs vides. Modifier le programme pièce pour que le nombre de blocs vides revienne à une valeur admise.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
10881	[Canal %1:] Bloc %2 Débordement du tampon local de blocs en présence de chanfreins ou rayons
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le nombre de blocs vides qui ne contiennent aucune information de contour et qui sont programmés entre 2 blocs qui, eux, contiennent des éléments de contour et qui sont reliés par un chanfrein ou un rayon (CHF, RND) est si élevé qu'il dépasse la capacité du tampon interne.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce pour réduire le nombre de ces blocs vides.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
10882	[Canal %1:] Bloc %2 Activation de chanfreins ou rayons (non modale) sans déplacement dans le bloc
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Il n'a pas été inséré de chanfrein ou de rayon entre 2 contours linéaires ou circulaires (pour casser les arêtes) parce que : - aucune droite ou aucun contour circulaire ne se trouve dans le plan, - un déplacement se trouve hors du plan, - un changement de plan a été effectué, - le nombre autorisé de blocs sans informations de déplacement a été dépassé.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le programme pièce en fonction de l'erreur signifiée plus haut ou modifier le paramètre machine spécifique aux canaux PM 20200 \$MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS pour l'adapter au nombre de blocs vides autorisés. Corriger le programme pièce en fonction de l'erreur indiquée plus haut.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10883	[Canal %1:] Bloc %2 Chanfrein ou arrondi doit être réduit
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Cette alarme est déclenchée lorsqu'à l'insertion de chanfreins ou d'arrondis au moins l'un des blocs concernés est si court que l'élément de contour à insérer doit être réduit par rapport à sa valeur programmée. L'alarme se déclenche uniquement si le bit 4 est actif dans le PM11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK. Autrement, le chanfrein ou l'arrondi est adapté sans alarme.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme CN ou le poursuivre inchangé après CANCEL et Départ ou Départ seul.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
10890	[Canal %1:] Bloc %2 Débordement du tampon local de blocs lors du calcul de courbe type spline
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le nombre maximal de blocs vides est défini par un paramètre machine.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Modifier le programme pièce. - Modifier le paramètre machine. - Vérifier si SBL2 est sélectionné. Avec SBL2, un bloc est généré pour chaque ligne de programme pièce, ce qui peut entraîner un dépassement du nombre admissible de blocs vides entre 2 blocs de déplacement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
10891	[Canal %1:] Bloc %2 La multiplicité du noeud est supérieure à l'ordre
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Pour les courbes B-Spline, la distance entre deux noeuds consécutifs PL (noeud = point du Spline où se rencontrent 2 polynômes) a été programmée successivement trop souvent avec la valeur 0 (c'est-à-dire que la "multiplicité" d'un noeud est trop élevée). Pour une courbe B-Spline quadratique, la distance entre deux noeuds consécutifs peut être programmée au maximum 2 fois de suite avec la valeur 0 ; 3 fois de suite pour la courbe B-Spline cubique.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Ne pas programmer la distance entre deux noeuds consécutifs PL = 0 plus de fois que ne le permet l'ordre de la courbe B-Spline utilisée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
10900	[Canal %1:] Bloc %2 Pas de valeur S programmée pour vitesse de coupe constante
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	G96 étant activée, la vitesse de coupe constante manque à l'adresse S.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer la vitesse de coupe constante à l'adresse S en [m/min] ou annuler la fonction G96, par exemple avec G97 ; l'avance précédente est conservée mais la broche continue de tourner à la vitesse de rotation momentanée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10910	[Canal %1:] Bloc %2 Augmentation irrégulière de la vitesse sur un axe à interpolation
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Lors de l'analyse de la trajectoire des axes à interpolation qui a été effectuée dans la préparation des blocs, une différence importante a été détectée localement entre la courbe de vitesse d'un ou de plusieurs axes à interpolation et la vitesse tangentielle. Une situation de ce genre peut avoir les causes suivantes : - La trajectoire passe à proximité de positions singulières dans la cinématique de la machine. - Le contour programmé est très irrégulier. - La définition de FGROUP par rapport au contour n'est pas favorable. - Le réglage du PM 28530 \$MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS = 0 n'est pas suffisant pour des variations de courbure au sein d'un bloc. Ce problème survient fréquemment avec G643, G644 ou COMPCAD. - L'implémentation numérique d'une transformation cinématique n'a pas été effectuée avec une précision suffisante. Généralement, pour éviter de façon sûre toute surcharge sur les axes, on abaisse fortement la vitesse tangentielle. Le cas échéant, la machine peut sembler être à l'arrêt. Lorsque la position singulière est atteinte, des mouvements axiaux de forte importance se produisent subitement.
Réaction :	Visualisation de l'alarme. Affichage de message.
Remède :	La division du bloc en plusieurs petits blocs apporte souvent une amélioration. Si PM28530 \$MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=0, il peut être éventuellement possible d'éviter l'alarme en donnant la valeur 3 ou 5 à PM28530 \$MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS, car les blocs seront alors analysés avec une précision beaucoup plus élevée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10911	[Canal %1:] Bloc %2 La transformation ne permet pas de passer par le pôle.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La courbe programmée traverse le pôle de la transformation.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Réaction d'alarme locale. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10912	[Canal %1:] Bloc %2 Le prétraitement des blocs n'est plus sûrement synchronisé avec l'exécution des blocs
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	La courbe définie programmée ne peut pas être calculée à l'avance de manière sûre. Cause : soit les axes participant à la transformation ont été déplacés en tant qu'axes de positionnement soit la courbe enlace un pôle de la transformation un trop grand nombre de fois. A partir de ce bloc, le contrôle de la vitesse est effectué dans le déroulement principal. Ce contrôle est plus conservateur que le calcul préalable. La fonction d'anticipation (look ahead) est désactivée. Si le transfert du contrôle de la vitesse dans le déroulement principal est impossible, l'exécution du programme pièce est abandonnée.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Aucune intervention en principe nécessaire. Le pilotage de la vitesse fonctionne cependant de façon plus efficace si le programme pièce est modifié. - Si la courbe enlace plusieurs fois un pôle de la transformation, il peut être utile de subdiviser le bloc. - Si la cause est un axe de positionnement, alors il y a lieu de vérifier si l'axe ne peut pas aussi être déplacé en tant qu'axe à interpolation. La désactivation de l'anticipation (LookAhead) subsiste jusqu'à ce que la préparation des blocs puisse à nouveau avoir lieu à partir de conditions bien définies (par ex. en conséquence d'un changement JOG->AUTO, changement d'outil ou d'arrêt de coupe).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10913 [Canal %1 :] Bloc %2 Courbe d'avance décroissante ignorée

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La courbe d'avance programmée est en partie décroissante. Une avance de contournage négative n'est cependant pas admise. La courbe d'avance va être ignorée. La valeur de fin de bloc sera prise comme avance sur l'ensemble du bloc.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Aucune intervention en principe nécessaire. L'alarme signale cependant une erreur de programmation à corriger.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10914 [Canal %1 :] Bloc %2 : Déplacement impossible si transformation active

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La cinématique de la machine n'autorise pas le déplacement prescrit. Les causes d'erreurs dépendantes de la transformation peuvent être : TRANSMIT : Il existe une zone (circulaire) autour du pôle qui ne peut pas être positionnée. La formation de cette zone est due au fait que le point de référence d'outil ne peut pas être déplacé jusque dans le pôle. La zone est définie par : - Les paramètres machine (PM24920 \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL..) - La correction de longueur d'outil active (voir \$TC_DP..). La prise en compte de la correction de longueur d'outil dépend du plan de travail activé (voir G17,..). - La machine s'arrête avant le bloc défectueux.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Réaction d'alarme locale. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modification du programme pièce. Modification d'une correction de longueur d'outil erronée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10915 [Canal %1 :] Bloc %2 Problème de préparation dans LookAhead (module %3, identifiant %4)

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = code d'erreur %4 = Détails de l'erreur
---------------------	--

Description :	La présence d'une erreur de paramétrage du NCK (dans certains cas la mémoire paramétrée est insuffisante) implique que la fonction d'anticipation (LookAhead) ne peut plus être exécutée en mode étendu.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Réaction d'alarme locale. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le paramétrage (augmenter la taille de la mémoire LookAhead et/ou du tampon IPO, modifier les tolérances). Utiliser la fonction d'anticipation (LookAhead) standard. Le cas échéant, contacter Siemens.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10916	[Canal %1 :] Bloc %2 Problème de préparation dans LookAhead (module %3, identifiant %4)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = code d'erreur %4 = Détails de l'erreur
Description :	La présence d'une erreur de paramétrage du NCK (dans certains cas la mémoire paramétrée est insuffisante) implique que le profil créé est moins régulier que ce qu'il pourrait être.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Visualisation de l'alarme. Affichage de message.
Remède :	Modifier le paramétrage (augmenter la taille de la mémoire LookAhead et/ou du tampon IPO, modifier les tolérances). 1010 : Augmenter la taille du tampon IPO à au moins 50 blocs ou au nombre maximum de blocs dans la rampe de freinage fois 2.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10917	[Canal %1:] Bloc %2 Avertissement de la fonction COMPSURF (identificateur %3, détails %4)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = code d'erreur %4 = Détails de l'erreur
Description :	Le fonctionnement de COMPSURF ne s'est fait que de manière restreinte. Cet avertissement n'est affiché que lorsque le bit 1 du PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK est activé.
Réaction :	Absence de réaction d'alarme. Affichage de message.
Remède :	1 : Modifier le paramétrage (tolérance plus faible, tampon de bloc plus élevé).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10930	[Canal %1:] Bloc %2 Type d'interpolation non autorisé dans le contour à usiner
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Les modes d'interpolation suivants sont autorisés dans le programme de contour pour le chariotage : G00, G01, G02, G03, CIP, CT
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Ne programmer dans le sous-programme du contour que des éléments de trajectoire constitués de droites et d'arcs de cercle.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10931 [Canal %1:] Bloc %2 Le contour à usiner présente des défauts

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le sous-programme du contour comporte les défauts suivants :
 - cercle complet
 - éléments de contour se coupant
 - mauvaise position de départ

Réaction : Réaction d'alarme locale.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger les erreurs ci-dessus dans le sous-programme du contour à usiner.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10932 [Canal %1:] Bloc %2 La préparation du contour a été relancée

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La première préparation du contour/le premier décodage du contour doit être clôturé par EXECUTE.

Réaction : Réaction d'alarme locale.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Dans le programme pièce, programmer le mot clé EXECUTE pour terminer la préparation précédente avant le nouvel appel de la préparation de contour (mot clé CONTPRON).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10933 [Canal %1:] Bloc %2 Le programme de contour ne comporte pas assez de blocs

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le programme de contour contient :
 - avec CONTPRON, moins de 3 blocs de contour
 - avec CONTDCON, aucun bloc de contour

Réaction : Réaction d'alarme locale.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Agrandir le programme d'usinage du contour pour qu'il comporte au moins 3 blocs contenant des déplacements dans les deux axes du plan d'usinage actuel.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10934 [Canal %1:] Bloc %2 Le champ pour le fractionnement du contour est trop petit

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Pendant le fractionnement du contour (activé avec le mot-clé CONTPRON), la CN remarque que le champ de la table de contour est trop petit. La table de définition de contour doit comporter une ligne pour chaque élément de contour autorisé (cercle ou droite).
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Redéfinir les variables de champ pour la table de définition de contour pour les éléments de contour attendus. La fonctionnalité de fractionnement de contour divise de nombreux blocs en jusqu'à 3 éléments de contour. Exemple : N100 DEF TABNAME_1 [30, 11] Variables de champ de la table de définition de contour prévue pour 30 éléments d'usinage. Le nombre de colonnes 11 est une constante.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10950	[Canal %1:] La fonction longueur arc de cercle est trop inexact
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	Le calcul de la fonction "longueur de l'arc de cercle" n'a pas pu être exécuté avec la précision exigée.
Réaction :	Visualisation de l'alarme. Affichage de message.
Remède :	Le calcul de la fonction "longueur de l'arc de cercle" avec interpolation polynomiale active n'a pas pu être exécuté à la précision exigée. Il faudrait augmenter le PM20262 \$MC_SPLINE_FEED_PRECISION ou réserver plus de mémoire pour l'interprétation de la longueur de l'arc polynomiale. Le nombre de segments de polynôme par bloc pouvant être utilisé pour s'approcher de la fonction "longueur de l'arc de cercle" est défini dans le PM28540 \$MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10960	[Canal %1:] Bloc %2 COMPCURV/COMPCAD et correction de rayon non utilisable simultanément
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Les types de compresseur COMPCURV et COMPCAD ne peuvent pas être utilisés ensemble avec la correction de rayon d'outil. Uniquement le type de compresseur COMPON peut être utilisé lorsque la correction de rayon d'outil est activée.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10961	[Canal %1:] Bloc %2 Des polynômes maximum cubiques sont autorisés en correction de rayon active.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	En correction d'outil active, des polynômes au maximum cubiques sont autorisés pour les axes géométriques. Il n'est donc pas possible de programmer dans ce cas des polynômes de 4ème et 5ème degré.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10962 [Canal %1:] Bloc %2 Fonction %3 impossible avec correction de trajectoire

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = nom de fonction

Description : La fonction indiquée ne peut pas être utilisée avec la correction de longueur d'outil dans cette version de logiciel. Modifier le programme pièce ou se renseigner concernant la dernière version de logiciel.

Réaction :
 Bloc de correction avec réorganisation.
 Réaction d'alarme locale.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10963 [Canal %1:] Bloc %2 COMPSURF ne peut pas lisser suffisamment

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le lissage par COMPSURF n'est pas optimal en raison de la limitation liée aux tailles de mémoire interne. Cette alarme ne se produit que lorsque le bit 10 de PM 11400 \$MN_TRACE_SELECT est activé, sinon seul l'avertissement 10917 est émis.

Réaction :
 Réaction d'alarme locale.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Arrêt interpréteur.

Remède : Réduire la tolérance (CTOL, OTOL, ATOL) dans le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10980 [Canal %1:] Bloc %2 La fonction d'orientation est impossible

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Cette alarme peut avoir les causes suivantes :

1. Il est impossible d'activer le lissage de l'orientation avec OSD ou OST, car le PM 28580 \$MC_MM_ORIPATH_CONFIG a la valeur 0. Ce PM doit avoir la valeur 1.
2. Il est impossible d'activer l'orientation rapportée à la trajectoire avec ORIPATH/ORIPATHS et le PM 21094 \$MC_ORIPATH_MODE = 1, car le PM 28580 \$MC_MM_ORIPATH_CONFIG a la valeur 0 ist. Ce PM doit avoir la valeur 1 si le PM 21094 \$MC_ORIPATH_MODE est à 1.
3. Il est impossible d'activer l'interpolation de l'orientation rapportée à la trajectoire avec ORIOTC dans les cinéabahnrelativen Orientierungsinterpolationtiques à 6 axes, car le PM 28580 \$MC_MM_ORIPATH_CONFIG est à 0 alors que le PM 21094 \$MC_ORIPATH_MODE est à 1. Si le PM 21094 \$MC_ORIPATH_MODE est à 1, alors le PM 28580 \$MC_MM_ORIPATH_CONFIG doit être aussi à 1.

Réaction :
 Bloc de correction avec réorganisation.
 Arrêt interpréteur.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10982	[Canal %1:] Bloc %2 Lissage d'orientation avec ORISON pas possible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La cause de cette alarme est la suivante : Le lissage d'orientation avec ORISON est possible uniquement si le PM28590 \$MC_MM_ORISON_BLOCKS >= 4.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce ou régler le PM28590 \$MC_MM_ORISON_BLOCKS >= 3.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12000	[Canal %1:] Bloc %2 Adresse %3 programmée plusieurs fois
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source de l'adresse
Description :	La plupart des adresses (types d'adresse) ne doivent être programmées qu'une seule fois dans un bloc pour que les informations contenues dans le bloc restent univoques (p. ex. X... T... F... ; exceptions : fonctions G, M).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme, puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur se positionne sur le bloc à corriger. Éliminer du programme les adresses apparaissant plusieurs fois (sauf celles pour lesquelles plusieurs assignations de valeur sont autorisées). Contrôler si l'adresse (p. ex. le nom d'axe) est donnée par une variable définie par l'utilisateur (éventuellement pas toujours facile à voir si l'assignation du nom d'axe à la variable s'effectue par calculs dans le programme).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12010	[Canal %1:] Bloc %2 Adresse %3 Type d'adresse programmé trop souvent
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source de l'adresse
Description :	La fréquence d'utilisation de chaque type d'adresse dans un bloc de CN est limitée en interne (tous les axes par exemple constituent ensemble un type d'adresse qui est soumis à ce titre à une limitation par bloc).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme, puis sélectionner la fonction 'Bloc à corriger' avec la touche logicielle 'CORRECTION PROGRAMME'. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Répartir les informations du programme dans plusieurs blocs (attention cependant aux fonctions non modales !).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12020	[Canal %1:] Bloc %2 Modification adresse non admise
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Les types d'adresse admis sont 'IC', 'AC', 'DC', 'CIC', 'CAC', 'ACN', 'ACP', 'CACN', 'CACP'. Toutes ces modifications d'adresse ne sont pas applicables à chaque type d'adresse. Consulter le manuel de programmation pour connaître les modifications applicables aux différents types d'adresse. Si cette modification d'adresse est appliquée à des types d'adresse non autorisés, l'alarme est déclenchée, par exemple : N10 G02 X50 Y60 I=DC(20) J30 F100 Paramètre d'interpolation avec DC.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Touche : Appuyer sur la touche Suspension programme, puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. N'appliquer les modifications d'adresse non modales qu'aux adresses autorisées en suivant les instructions du manuel de programmation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12040 [Canal %1:] Bloc %2 Expression %3 n'est pas une donnée du type 'AXIS'

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source dans le bloc
Description :	De nombreux mots-clés exigent que les paramètres qui les suivent soient une variable du type "AXIS". Ainsi, par exemple, après le mot-clé PO, il faut indiquer dans l'expression entre parenthèses le descripteur d'axe qui doit être défini comme une variable du type AXIS. Seuls les paramètres du type AXIS sont autorisés pour les mots-clés suivants : AX[.], FA[.], FD[.], FL[.], IP[.], OVRA[.], PO[.], POS[.], POSA[.] Exemple : N5 DEF INT ZUSTELL=Z1 faux, l'assignation ne donne pas un descripteur d'axe mais le chiffre "26 161" N5 DEF AXIS ZUSTELL=Z1 correct : N10 POLY PO[X]=(0.1,0.2,0.3) PO[Y]=(22,33,44) &PO[ZUSTELL]=(1,2,3)
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Touche : Appuyer sur la touche Suspension programme, puis avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME, sélectionner la fonction "Bloc à corriger". Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Corriger le programme pièce en suivant les indications des manuels de programmation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12050 [Canal %1:] Bloc %2 Adresse DIN %3 non configurée

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = adresse DIN dans le bloc de texte code source
Description :	Le nom de l'adresse DIN (p. ex. X, U, X1) n'est pas défini dans la commande. Outre les adresses DIN fixes, la commande comporte également des adresses réglables. Voir "Adresses réglages" dans le manuel de programmation. Les noms de ces adresses peuvent être modifiés à l'aide de paramètres machine. p. ex. : descripteur DIN -> descripteur configuré G01 -> DROITE, G04 -> ATTENDRE ...
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Consulter le manuel de programmation et vérifier les paramètres machine pour connaître les adresses réellement configurées et leur signification ; corriger le bloc DIN en conséquence.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12060 [Canal %1:] Bloc %2 Même groupe G programmé plusieurs fois

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Les fonctions G utilisables dans le programme pièce sont réparties en groupes qui influencent la syntaxe ou n'influencent pas la syntaxe. On ne peut programmer qu'une seule fonction G dans chaque groupe. Les fonctions à l'intérieur d'un groupe s'excluent mutuellement.

L'alarme concerne uniquement les fonctions G sans influence sur la syntaxe. Lorsque plusieurs fonctions G de ces groupes sont appelées dans un bloc, c'est la dernière du groupe qui est reprise (les précédentes sont ignorées).

Fonctions G déterminant la syntaxe : 1er à 4e groupe G

Fonctions G sans influence sur la syntaxe : 5e à nième groupe G

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Appuyer sur la touche Suspension de programme, puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.

Aucun remède nécessaire. Vérifier cependant si la dernière fonction G programmée est bien celle que l'on souhaite.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12070 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de fonctions G déterminant la syntaxe

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Les fonctions G déterminant la syntaxe conditionnent la structure du bloc et des adresses qu'il contient. On ne peut programmer qu'une seule fonction G déterminant la syntaxe dans un bloc. Les fonctions G déterminant la syntaxe sont celles du groupe 1 à 4.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Appuyer sur la touche Suspension de programme, puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.

Analyser le bloc et répartir les fonctions G dans plusieurs blocs.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12080 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur de syntaxe dans texte %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = texte code source

Description : La syntaxe du bloc n'est pas respectée à l'endroit indiqué dans le texte. Les erreurs possibles étant trop nombreuses, la cause de l'erreur ne peut être précisée.

Exemple 1 :

N10 IF GOTO ... ; la condition de saut manque !

Exemple 2 :

N10 DEF INT VARI=5

N11 X VARI ; il manque l'opération pour les variables X et VARI

Exemple 3 :

N13 R1=5

N15 R1=10 M=R1 ; les affectations de valeur doivent figurer seules dans le bloc ; il ne doit pas y avoir d'autres instructions dans le bloc telles que des sorties de fonctions auxiliaires ou des déplacements.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme, puis avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME, sélectionner la fonction "Bloc à corriger". Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Analyser le bloc et corriger à l'aide des graphes de syntaxe du manuel de programmation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12090	[Canal %1:] Bloc %2 Paramètre %3 non escompté
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = paramètre interdit dans le texte
Description :	La fonction programmée est prédéfinie et ne permet pas d'appel avec paramètres. Le premier paramètre inattendu est affiché. Exemple : A l'appel du sous-programme prédéfini TRAFOOF (annulation d'une transformation), un ou plusieurs paramètres ont cependant été transmis.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme, puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Programmer la fonction sans transmission de paramètres.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12100	[Canal %1:] Bloc %2 Nombre d'exécutions %3 non autorisé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nombre d'exécutions
Description :	Les sous-programmes appelés avec MCALL sont modaux, c'est-à-dire qu'ils sont exécutés automatiquement une fois après chaque bloc contenant des informations de déplacement. La programmation d'un nombre d'exécutions à l'adresse P n'est par conséquent pas admise. L'appel modal agit jusqu'à la programmation d'un nouveau MCALL soit avec un nouveau nom de sous-programme, soit sans (fonction d'effacement).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Programmer l'appel de sous-programme MCALL sans nombre d'exécution.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12110	[Canal %1:] Bloc %2 Syntaxe de bloc non interprétable
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Les adresses programmées dans le bloc ne sont pas autorisées en liaison avec la fonction G définissant la syntaxe, p. ex. G1 I10 X20 Y30 F1000 Aucun paramètre d'interpolation n'est autorisé dans un bloc à interpolation linéaire.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Vérifier la structure du bloc et la corriger en fonction des nécessités du programme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12120	[Canal %1:] Bloc %2 Fonction G non programmée seule
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La fonction G programmée dans ce bloc doit figurer seule dans le bloc. Ce bloc ne doit comprendre ni adresses générales ni actions synchrones. Ces fonctions G sont : G25, G26 : limitation de zone de travail, de vitesse de rotation de broche G110, G111, G112 : programmation de pôles en coordonnées polaires G92 : limite de vitesse de rotation de broche pour v constante STARTFIFO, STOPFIFO : commande du tampon d'exécution par ex. G4 F1000 M100 : aucune fonction M n'est autorisée dans le bloc G4.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer la fonction G seule dans le bloc.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12130	[Canal %1:] Bloc %2 Orientation outil non admise
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'orientation de l'outil ne doit figurer que dans un bloc de déplacement modal ou dans un bloc de réaccostage du contour. On peut la programmer avec les angles d'Euler (A1, B1, C1), les composantes des vecteurs normaux (A2, B2, C2), les vecteurs de direction (A3, B3, C3) ou avec les valeurs finales des axes. Lorsque l'orientation d'outil est programmée en liaison avec les fonctions : G04 (temporisation), G33 (filetage à pas constant), G74 (accostage des points de référence) ou REPOS L, REPOS Q, REPOS H (réaccostage du contour) il y a déclenchement d'alarme si la programmation utilise les angles d'Euler, les vecteurs de direction et les composantes des vecteurs normaux.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Programmer l'orientation d'outil avec les valeurs finales d'axes ou utiliser un bloc uniquement réservé pour cela.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12140	[Canal %1:] Bloc %2 Fonctionnalité %3 non réalisée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = instruction dans le texte code source
Description :	Dans sa configuration la plus achevée, la CN permet des fonctions qui ne sont pas implémentées dans la version actuelle.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Enlever la fonction indiquée du programme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12150 [Canal %1:] Bloc %2 Opération %3 et type de données incompatibles

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères (opérateur incompatible)
Description :	Les types de données ne sont pas compatibles avec l'opération demandée (dans une expression arithmétique ou une assignation de valeur). Exemple 1: Opération arithmétique N10 DEF INT OTTO N11 DEF STRING[17] ANNA N12 DEF INT MAX : N50 MAX = OTTO + ANNA Exemple 2: Opération de valeur N10 DEF AXIS BOHR N11 DEF INT OTTO : N50 OTTO = BOHR
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Modifier la définition des variables utilisées de sorte que les opérations souhaitées puissent être exécutées.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12160 [Canal %1:] Bloc %2 La valeur %3 se situe en dehors de la plage de valeurs

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = valeur illicite
Description :	La constante programmée pour la variable dépasse la plage de valeurs préalablement fixée par la définition du type de données. Il existe dans une instruction DEF ou REDEF une valeur d'initialisation qui se situe en dehors des valeurs limites supérieure (ULI) ou inférieure (LLI) programmées dans l'instruction DEF ou déjà existantes.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède :	Actionner la touche d'arrêt de la CN et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le pointeur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Corriger la valeur des constantes ou adapter le type de données. Si la valeur est trop grande pour une constante de type INTEGER, elle peut être programmée comme constante de type REAL par adjonction d'un point décimal. Exemple : Corriger R1 = 9 876 543 210 en : R1 = 9 876 543 210. Plage de valeurs INTEGER : $\pm(2^{31} - 1)$ Plage de valeurs REAL : $\pm(10^{-300} \dots 10^{+300})$
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12161	[Canal %1:] Bloc %2 Erreur dans la définition de la limite %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = valeur limite non autorisée
Description :	L'alarme peut avoir les causes suivantes. -Lors de la définition (DEF) ou de la redéfinition (REDEF) des limites d'une variables, il a été entré pour la limite supérieure une valeur inférieure à la limite inférieure. -Une limite qui n'est pas de type CHAR, INT ou REAL a été programmée pour un type de variable. -Une limite de type CHAR a été programmée pour une variable de type INT ou REAL. -Une chaîne (contenant plus de un caractère) a été programmée pour une des limites.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Si l'alarme se produit dans le programme pièce (instruction DEF), actionner la touche Arrêt CN puis sélectionner la fonction "Bloc de correction" avec la touche logicielle CORRECT. PROGRAM.. Le pointeur de correction se place sur le bloc erroné. Adapter ensuite les valeurs limites ou bien, dans le cas d'un type de données erroné, supprimer complètement la programmation des limites. Si l'alarme se produit lors de la compilation d'un fichier GUD ou d'un fichier ACCESS, corriger le fichier de définition GUD ou ACCESS (fichier DEF).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12162	[Canal %1:] Bloc %2 Unité physique non autorisée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans une instruction DEF ou REDEF, une unité physique ne peut être définie que pour des variables de type INT ou REAL. Les valeurs suivantes sont d'autre part les seules admises pour la programmation de l'unité physique :

- 0 pas d'unité physique
- 1 position linéaire ou angulaire selon le type d'axe
- 2 position linéaire [mm ; inch]
- 3 position angulaire [degré]
- 4 vitesse linéaire ou angulaire selon le type d'axe
- 5 vitesse linéaire [mm/min]
- 6 vitesse angulaire [tr/min]
- 7 accélération linéaire ou angulaire selon le type d'axe
- 8 accélération linéaire [m/s² ; inch/s²]
- 9 accélération angulaire [tr/s²]
- 10 à-coup linéaire ou angulaire
- 11 à-coup linéaire [m/s³ ; inch/s³]
- 12 à-coup angulaire [tr/s³]
- 13 temps [s]
- 14 gain du régulateur de position [16.667/s]
- 15 avance par tour [mm/tr ; inch/tr]
- 16 unité pour valeurs de compensation thermique, selon le type d'axe
- 18 force [N]
- 19 masse [kg]
- 20 couple d'inertie [kgm²]
- 21 pour cent
- 22 fréquence [Hz]
- 23 tension [V]
- 24 courant [A]
- 25 température [degré Celsius]
- 26 angle [degré]
- 27 KV [1000/min]
- 28 position linéaire ou angulaire [mm|degré ou inch|degré]
- 29 vitesse de coupe [m/min ; feet/min]
- 30 vitesse périphérique [m/s ; feet/s]
- 31 résistance [Ohm]
- 32 inductivité [mH]
- 33 couple de rotation [Nm]
- 34 constante de couple de rotation [Nm/A]
- 35 gain du régulateur de courant [V/A]
- 36 gain du régulateur de vitesse [Nm/rad s⁻¹]
- 37 vitesse de rotation [tr/min]
- 42 puissance [kW]
- 43 microcourant [µA]
- 46 microcouple de rotation [µNm]
- 48 pour mille HZ_PER_SEC = 49, [Hz/s]
- 65 débit [l/min]
- 66 pression [bar]
- 67 volume [cm³]
- 68 gain du système [mm/V/min]
- 69 gain du système sur régulateur de poussée [N/V]
- 155 pas de vis [mm/tr ; inch/tr]
- 156 modification du pas de vis [mm/tr² ; inch/tr²]

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Si l'alarme se produit dans le programme pièce (instruction DEF), actionner la touche Arrêt CN puis sélectionner la fonction "Bloc de correction" avec la touche logicielle CORRECT. PROGRAM. Le pointeur de correction se place sur le bloc erroné. Dans le bloc de correction, il est maintenant possible d'adapter le type de données dans l'instruction DEF ou de supprimer complètement l'unité physique (PHY xy). Si l'alarme se produit lors de la compilation d'un fichier GUD ou d'un fichier ACCESS, corriger le fichier de définition GUD ou ACCESS (fichier DEF).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12163	[Canal %1:] Bloc %2 Modification des droits d'accès non autorisée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La modification des droits d'accès pour des variables système (avec REDEF) n'est pas autorisée dans des fichiers GUD. La modification ne peut se faire que dans des fichiers ACCESS (_N_SYSACCESS_DEF, _N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF et _N_UACCESS_DEF).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Supprimer l'instruction REDEF dans le fichier GUD et l'ajouter dans un des fichiers ACCESS.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12164	[Canal %1 :] Bloc %2 La protection d'accès a été programmée plusieurs fois %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = double programmation du niveau de protection
Description :	Les instructions de langage APW et APR servent à programmer la protection d'accès au programme pièce et à l'OPI. Avec APWP et APRP on détermine la protection d'accès depuis le programme pièce et avec APWB et APRB la protection d'accès via l'interface de l'OPI. Si un bloc renferme à la fois une instruction APW et une instruction APWP ou APWB ou bien s'il renferme à la fois une instruction APR et une instruction APRP ou APRB, un conflit aura lieu car l'affectation des niveaux de protection ne sera pas reconnue de façon claire.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Si la protection d'accès dans le programme pièce ou le BTSS doit avoir des niveaux différents, seules les instructions APWP, APWB, APRP et APRB sont à utiliser. Par contre, si la protection d'accès dans le programme pièce et le BTSS doit avoir le même niveau, il est alors possible d'utiliser également l'instruction APW ou APR. Cependant, les instructions APWP et APWB ou APRP et APRB ne doivent pas être programmées ensemble dans un même bloc.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12170	[Canal %1:] Bloc %2 Nom %3 défini plusieurs fois
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = symbole dans le bloc
Description :	Le symbole indiqué dans le message d'erreur a déjà été défini dans le programme pièce en cours d'exécution. Noter que les descripteurs définis par l'utilisateur peuvent être utilisés plusieurs fois si la définition multiple est également effectuée dans d'autres programmes (sous-programmes), c'est-à-dire que les variables locales peuvent être redéfinies sous le même nom lorsque l'on a quitté le programme (sous-programme) ou lorsque celui-ci a été entièrement exécuté. Ceci concerne les symboles définis par l'utilisateur (étiquettes, variables) aussi bien que les paramètres machine (axes, adresses DIN et fonctions G).

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	La CN affiche le symbole que la gestion des données connaît déjà. Rechercher à l'aide de l'éditeur de programme ce symbole dans la partie définition du programme courant. Un autre nom doit être attribué au premier ou au deuxième symbole.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12180	[Canal %1:] Bloc %2 Concaténation des opérateurs %3 non permise
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = opérateurs concaténés
Description :	On entend par concaténation d'opérateurs une succession d'opérateurs binaires et unaires écrits à la suite les uns des autres sans parenthèses. Exemple : N10 ERG = VARA - (- VARB) ; écriture correcte N10 ERG = VARA - - VARB ; erreur !
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Écrire l'expression correctement et de manière univoque avec des parenthèses ; ceci améliore la clarté et la lisibilité du programme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12185	[Canal %1:] Bloc %2 Une combinaison binaire avec %3 n'est pas autorisée.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom d'adresse
Description :	Une combinaison binaire n'est pas possible pour l'affectation à cette adresse. Les combinaisons binaires sont autorisées uniquement pour les adresses de couplage (CPMBRAKE, CPMVDI et CPMAL).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce. Si le type de données de l'adresse admet une combinaison binaire, écrire la valeur de l'adresse dans une variable, exécuter une combinaison binaire avec la variable et affecter la variable à l'adresse.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12190	[Canal %1:] Bloc %2 Trop de dimensions pour variables du type CHAMP
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Les champs comportant des variables du type STRING ne peuvent pas avoir plus d'une dimension ; avec les autres variables, ils peuvent être au maximum à deux dimensions.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.

Corriger la définition du champ ; pour les champs multidimensionnels, définir éventuellement un 2e champ à deux dimensions et conserver le même indice de champ.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12200 [Canal %1:] Bloc %2 Symbole %3 ne peut être déclaré

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = symbole dans le bloc code source

Description : Le symbole à créer avec l'instruction DEF ne peut être créé car :
- il est déjà défini (p. ex. comme variable ou fonction)
- l'espace mémoire interne ne suffit plus (p. ex. pour les grands champs)

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Effectuer les vérifications suivantes :
- Vérifier à l'aide de l'éditeur de texte si le nom à attribuer est déjà utilisé dans le cycle de programmes (programme principal et sous-programmes appelés)
- Évaluer l'espace mémoire nécessaire pour les symboles déjà définis et le réduire le cas échéant en utilisant moins de variables globales et davantage de variables locales.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12205 [Canal %1:] Bloc %2 L'indication de la zone GUD manque

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'indication de zone (NCK oder CHAN) n'a pas été programmée dans l'instruction de définition pour une variable GUD.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Indiquer la zone pour la définition de la variable GUD dans le fichier de définition des GUD.
La définition d'une variable GUD doit respecter la syntaxe suivante :
DEF <Zone> <Type de donnée> <Nom de variable> ; par ex.
DEF NCK INT intVar1
DEF CHAN REAL realVar1

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12210 [Canal %1:] Bloc %2 Chaîne %3 trop longue

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne dans le bloc code source

Description : - Plus de 200 caractères ont été utilisés pour initialiser une variable du type STRING.
- La CN constate que, pour une assignation, la chaîne est trop longue pour la variable indiquée.
- Une chaîne de plus de 31 caractères a été programmée dans des actions synchrones.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.

- Prévoir une chaîne plus courte ou répartir la chaîne de caractères sur deux chaînes de caractères.
- Définir une variable chaîne de caractères plus grande.
- Limiter la chaîne à 31 caractères

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12220 [Canal %1:] Bloc %2 Constante binaire %3 dans chaîne trop longue

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = constante numérique

Description : Plus de 8 bits ont été constatés pour une constante numérique à l'initialisation ou lors de l'assignation d'une valeur à une variable du type STRING.
 DEF STRING[8] OTTO = "ABC'H55"B000011111'DEF"

Réaction :
 Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
 Ce sont toujours les premiers caractères de la constante numérique qui sont affichés dans la fenêtre de l'alarme bien que les bits en trop puissent se trouver plus loin derrière. Il faut donc toujours contrôler la constante numérique dans son intégralité.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12230 [Canal %1:] Bloc %2 Constante hexadécimale %3 trop grande dans chaîne

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = constante hexadécimale

Description : Une chaîne de caractères peut comprendre également des octets correspondant à des caractères ne pouvant être introduits ou non disponibles par exemple sur un clavier à nombre de touches réduit. Ces caractères peuvent être entrés comme constantes numériques ou hexadécimales. Ils ne doivent occuper qu'un octet chacun et par conséquent être < 256, p. ex. :
 N10 DEF STRING[2] OTTO=" 'HCA' 'HFE' "

Réaction :
 Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
 Ce sont toujours les premiers caractères de la constante hexadécimale qui sont affichés dans la fenêtre de l'alarme bien que les décimales en trop puissent se trouver loin derrière. Il faut donc toujours contrôler la constante hexadécimale dans son intégralité.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12260 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de valeurs d'initialisation indiquées %3

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = chaîne de caractères code source

Description : Il y a à l'initialisation d'un champ (définition du champ et assignation de valeurs à ses différents éléments) plus de valeurs d'initialisation que d'éléments de champ. Exemple : N10 DEF INT OTTO[2,3]=(..., ..., {plus de 6 valeurs})

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Contrôler le programme pour voir si : 1. le nombre d'éléments de champ (n, m) a été bien programmé dans la définition du champ (DEF INT FELDNAME[n,m] p. ex. un champ à 2 lignes et 3 colonnes : n=2, m=3). 2. l'affectation de valeurs s'est effectuée correctement à l'initialisation (valeurs des différents éléments de champ séparées par une virgule, par un point décimal pour les variables du type REAL).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12261	[Canal %1:] Bloc %2 Initialisation de %3 non autorisée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source
Description :	Les variables de type frame ne peuvent pas être initialisées lors de la définition. Exemple: DEF FRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200) De même, il n'est pas possible de programmer des valeurs par défaut lors de l'initialisation des champs avec SET au cours de l'exécution du programme dans le cas d'axes. Une instruction REDEF avec PRLOC n'est autorisée que pour des données de réglage, mais pas pour des paramètres machine ou des variables.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer l'initialisation dans un bloc spécial dans la partie exécution du programme : DEF FRAME LOCFRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200) Avec des variables d'axe : Remplacer DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = SET (X, , Y) par : DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = X AXIS_VAR [7] = Y Si le comportement d'une GUD, LUD, etc. est modifié à l'aide de REDEF ... INIRE, INIPO, INICF, PRLOC, le PM11270 \$MN_DEFAULT_VALUES_MEM_MASK doit être égal à 1.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12270	[Canal %1:] Bloc %2 Nom macro %3 déjà défini
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom de macro/chaîne de caractère code source
Description :	Le nom de macro devant être attribué avec l'instruction DEFINE est déjà défini dans la CN : nom de macro mot-clé variable descripteur configuré.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Choisir une instruction DEFINE avec un autre nom de macro.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12280	[Canal %1:] Bloc %2 Dépassement longueur maximale macro avec %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source
Description :	La séquence d'instructions du côté droit de la macro est limitée à 256 caractères. L'alarme est déclenchée si l'on essaie de définir dans une macro une séquence de caractères plus longue (possible uniquement via l'introduction de blocs par l'interface V.24, la communication entre le tableau de commande et NCK limitant la longueur de bloc à 242 caractères).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Répartir dans deux macros les fonctions de cette macro.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12290	[Canal %1:] Bloc %2 Variable de calcul %3 NON définie
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source variable de calcul
Description :	Seuls les paramètres R sont prédéfinis comme variables de calcul ; toutes les autres variables de calcul doivent être définies avec l'instruction DEF avant leur utilisation. Le nombre de paramètres de calcul est défini par des paramètres machine. Les noms utilisés doivent être univoques et ne doivent pas être réutilisés dans la CN (exception : variables locales).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Définir la variable souhaitée dans la partie définition du programme (le cas échéant dans le programme appelant lorsqu'il doit s'agir d'une variable globale).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12300	[Canal %1:] Bloc %2 Paramètre 'call-by-reference' manque à l'appel du SP %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source

Description :	La définition de sous-programme comporte un paramètre formel REF (appel par position) auquel aucun paramètre actuel n'a été attribué lors de l'appel. L'affectation s'effectue à l'appel du sous-programme d'après la position du nom de variable et non pas par le nom lui-même ! Exemple : Sous-programme : <pre> (2 paramètres à appel par valeur X et Y, 1 paramètre à appel par position Z) PROC XYZ (INT X, INT Y, VAR INT Z) : M17 ENDPROC </pre> Programme principal : <pre> N10 DEF INT X N11 DEF INT Y N11 DEF INT Z : N50 XYZ (X, Y) ; le paramètre REF Z manque ou bien N50 XYZ (X, Z) ; le paramètre REF Y manque ! </pre>
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Attribuer à l'appel du sous-programme une variable à tous les paramètres REF (appel par position) du sous-programme. Il n'est pas nécessaire d'attribuer une variable aux paramètres formels "normaux" (paramètres appelables par la valeur) ; ces paramètres "normaux" sont initialisés avec la valeur 0.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12310	[Canal %1:] Bloc %2 Paramètre d'axe manque à l'appel de procédure %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source
Description :	À l'appel du sous-programme, il manque un paramètre AXIS qui devrait être programmé dans la déclaration avec EXTERN. L'instruction EXTERN sert à déclarer des sous-programmes définis par l'utilisateur (procédures) réalisant un passage de paramètres. Les procédures sans transmission de paramètres ne nécessitent pas de déclaration avec EXTERN. Exemple : Sous-programmes XYZ (avec les paramètres formels) : <pre> PROC XYZ (INT X, VAR INT Y, AXIS A, AXIS B) </pre> Instruction EXTERN (avec les types de variables) : <pre> EXTERN XYZ (INT, VAR INT, AXIS, AXIS) Appel sous-programme (avec les paramètres actuels) : N10 XYZ (, Y1, R_TISCH) </pre> Variable X valeur 0 Variable Y recevant la valeur de la variable Y1 et restituant le résultat au programme appelant, après exécution du sous-programme Variable A recevant la valeur d'axe de R_TISCH Variable B manque !
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Programmer le paramètre AXIS manquant dans l'appel de sous-programme.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12320 [Canal %1:] Bloc %2 Paramètre %3 n'est pas une variable

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description : À l'appel du sous-programme, ce n'est pas une variable mais une constante ou le résultat d'une expression arithmétique qui a été affecté à un paramètre REF bien que seuls les descripteurs de variables soient autorisés.

Exemples :

N10 XYZ (NAME_1, 10, OTTO) ou
N10 XYZ (NAME_1, 5 + ANNA, OTTO)

Réaction :
Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Supprimer la constante ou l'expression arithmétique dans le bloc.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12330 [Canal %1:] Bloc %2 Type du paramètre %3 erroné

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description : La CN constate à l'appel d'une procédure (d'un sous-programme) que le type du paramètre actuel ne peut être transposé dans le type du paramètre formel. 2 cas de figures sont imaginables :

- Paramètres appelables par position : les paramètres actuels et les paramètres formels doivent être exactement du même type, p. ex. STRING, STRING.

- Paramètres appelables par valeur : les paramètres actuels et les paramètres formels peuvent en principe être de types différents si un transtypage est théoriquement possible. Dans le cas présent, les types ne sont cependant pas compatibles, p. ex. STRING -> REAL.

Conversion de types :

- de REAL vers : REAL : oui, INT : oui*, BOOL : oui1), CHAR : oui*, STRING : -, AXIS : -, FRAME : -

- de INT vers : REAL : oui, INT : oui, BOOL : oui1), CHAR : si valeur 0 ...255, STRING : -, AXIS : -, FRAME : -

- de BOOL vers : REAL : oui, INT : oui, BOOL : oui, CHAR : oui, STRING : -, AXIS : -, FRAME : -

- de CHAR vers : REAL : oui, INT : oui, BOOL : oui1), CHAR : oui, STRING : oui, AXIS : -, FRAME : -

- de chaîne de caractères vers : REAL : -, INT : -, BOOL : oui2), CHAR : seulement si 1 carac., STRING : oui, AXIS : -, FRAME : -

- de AXIS vers : REAL : -, INT : -, BOOL : -, CHAR : -, STRING : -, AXIS : oui, FRAME : -

- de FRAME vers : REAL : -, INT : -, BOOL : -, CHAR : -, STRING : -, AXIS : -, FRAME : oui

1) La valeur <>0 équivaut à TRUE, la valeur ==0 équivaut à FALSE.

2) Longueur de la chaîne de caractères 0 => FALSE, sinon TRUE.

*) Lors d'une conversion de type de REAL en INT, la valeur est arrondie vers le haut lorsque la valeur non entière est >= 0,5, sinon elle est arrondie vers le bas.

Réaction :
Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction 'Bloc à corriger' avec la touche logicielle 'CORRECTION PROGRAMME'.
Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Contrôler les paramètres de transmission de l'appel de sous-programme et les définir selon leur destination comme paramètres appelables par valeur ou paramètres appelables par position.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12340 [Canal %1:] Bloc %2 Nombre de paramètres trop grand %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description : À l'appel d'une fonction ou d'une procédure (prédéfinie ou définie par l'utilisateur), il a été transmis plus de paramètres qu'il n'en a été défini.
Fonctions et procédures prédéfinies : le nombre des paramètres est rangé dans NCK.
Fonctions et procédures définies par l'utilisateur : le nombre de paramètres est fixé par la définition (par le type et le nom).

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Voir si la bonne procédure/fonction a été appelée. Programmer le nombre de paramètres selon la procédure/fonction.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12350 [Canal %1:] Bloc %2 Paramètre %3 n'est plus possible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description : Une tentative de transfert des paramètres actuels a été faite alors que les paramètres d'axe qui précédaient n'ont pas été affectés. Si des paramètres d'axe sont inutiles, ils peuvent rester sans affectation lors de l'appel d'une procédure ou d'une fonction, dans la mesure où il n'y aura par la suite aucun autre paramètre à transférer. Exemple : N10 FGROU(X, Y, Z, A, B) ; 8 axes possibles au maximum. Les paramètres d'appel par valeur qui suivent seraient alors prérenseignés avec la valeur 0 puisqu'en raison des paramètres d'axe manquants il n'y aurait plus d'affectation en fonction du rang. Dans les procédures et les fonctions prédéfinies, il n'y a pas d'axes susceptibles d'être omis ni de paramètres qui suivent.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Dans le cas de procédures et de fonctions prédéfinies, supprimer les paramètres qui suivent ou transmettre les paramètres d'axe les précédant. Dans le cas de procédures et de fonctions définies par l'utilisateur, programmer le transfert des paramètres en suivant les instructions du manuel de programmation du constructeur de la machine.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12360 [Canal %1:] Bloc %2 Dimension du paramètre %3 erronée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description :	Examiner les possibilités d'erreur ci-dessous : - le paramètre actuel est un champ mais le paramètre formel est une variable - le paramètre actuel est une variable mais le paramètre formel est un champ - le paramètre actuel et le paramètre formel sont tous deux des champs mais de dimensions non compatibles.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Corriger le programme pièce en fonction de la cause d'erreur.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12370	[Canal %1:] Bloc %2 Plage de valeurs pour %3 non permise
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source
Description :	Une plage de valeurs a été attribuée à une variable en dehors d'un bloc d'initialisation. La définition de variables globales n'est autorisée que dans des blocs d'initialisation spéciaux. Une plage de valeurs peut être attribuée à ces variables.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Supprimer la plage de valeurs indiquée (commence par le mot-clé OF) ou définir la variable comme variable globale dans le bloc d'initialisation et lui attribuer une plage de valeurs.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12380	[Canal %1:] Bloc %2 Capacité mémoire maximale atteinte
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La définition des données de ce bloc n'est pas possible parce que la capacité mémoire maximale mise à disposition par la gestion des données est épuisée ou parce que le bloc de données est plein. L'alarme peut également apparaître lorsque plusieurs appels de sous-programmes sont exécutés l'un à la suite de l'autre sans qu'il y ait génération d'un bloc machine (déplacement, attente, fonction M).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Réduire le nombre de variables, diminuer la taille des champs ou augmenter la capacité de la gestion des données. - Si de nouvelles macros doivent être définies -> augmenter le PM 18160 \$MN_MM_NUM_USER_MACROS - Si de nouvelles variables GUD doivent être définies -> vérifier les PM 18150 \$MN_MM_GUD_VALUES_MEM, PM 18130 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN, PM 18120 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK - Si le défaut survient lors de l'exécution d'un programme CN dans lequel figurent des variables LUD ou si des programmes à cycles sont utilisés (les paramètres sont considérés comme des variables LUD dans le programme à cycle), vérifiez les paramètres machine suivants : PM 28040 \$MC_MM_LUD_VALUES_MEM, PM 18242 \$MN_MM_MAX_SIZE_OF_LUD_VALUE, PM 18260 \$MN_MM_LUD_HASH_TABLE_SIZE, PM 28020 \$MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL, PM 28010 \$MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12390 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur d'initialisation %3 non convertible

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = chaîne de caractères code source

Description : À l'initialisation, une valeur ne correspondant pas au type de la variable a été affectée à celle-ci ; le type ne peut pas non plus être converti dans le type de données de la variable.

Conversion de types :

- de REAL vers : REAL : non, INT : oui1), BOOL : oui, CHAR : oui2), STRING : -
- de INT vers : REAL : oui, INT : non, BOOL : oui, CHAR : oui2), STRING : -
- de BOOL vers : REAL : oui, INT : oui, BOOL : non, CHAR : oui, STRING : -
- de CHAR vers : REAL : oui, INT : oui, BOOL : oui, CHAR : non, STRING : oui
- de chaîne de caractères vers : REAL : -, INT : -, BOOL : oui, CHAR : oui3), STRING : non

1) La valeur <>0 équivaut à TRUE, la valeur ==0 équivaut à FALSE.

2) Longueur de la chaîne de caractères 0 => FALSE, sinon TRUE.

3) Dans le cas d'un seul caractère.

Vers les types AXIS et FRAME et dans les types AXIS et FRAME, aucune conversion possible.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.

- Définir le type de variable de telle manière que la valeur d'initialisation puisse être affectée, ou

- Choisir la variable d'initialisation en fonction de la définition de variable.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12400 [Canal %1:] Bloc %2 Champ %3 Élément inexistant

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = chaîne de caractères code source

Description : Les causes suivantes sont possibles :

- Liste d'indice inadmissible ; il manque un indice d'axe ;
- L'indice de champ ne répond pas à la définition des variables ;
- Une tentative d'accès non-standard à une variable a eu lieu lors de l'initialisation de champ par SET ou REP. Accès à un caractère unique, accès à une partie de Frame et indices ignorés ne sont pas possibles.

Lors de l'initialisation de ce champ, un élément inexistant a été adressé.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.

Initialisation de champ : contrôler l'indice de l'élément adressé dans le champ. Le premier élément du champ reçoit l'indice [0,0], le deuxième [0,1] etc. L'indice de droite (indice de colonne) est incrémenté en premier.

Dans la deuxième ligne, le quatrième élément sera adressé avec l'indice [1,3] (les indices commencent par 0).

Définition de champ : contrôler la dimension du champ. Le premier chiffre indique le nombre d'éléments dans la première dimension (nombre de lignes), le deuxième chiffre la deuxième dimension (nombre de colonnes).

Un champ à 2 lignes et 3 colonnes doit être défini par [2,3].

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12410	[Canal %1:] Bloc %2 Type d'indice erroné sous %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source
Description :	Lors de l'affectation d'une valeur à un élément d'une variable de champ, l'indice du champ a été indiqué d'une manière non autorisée. Ne sont autorisés comme indices de champ (entre crochets) que les : - descripteurs d'axe si la variable de champ a été définie avec le type FRAME, - valeurs "Entiers" pour les autres types de données.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Corriger les indices de l'élément de champ dans la définition de la variable ou définir la variable de champ autrement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12420	[Canal %1:] Bloc %2 Descripteur %3 trop long
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le symbole à définir ou la destination indiquée pour le saut comporte un nom plus long que les 32 caractères autorisés.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction 'Bloc à corriger' avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Choisir le symbole à créer ou la destination du saut dans le programme (étiquette) conformément aux conventions du système, c'est-à-dire que le nom doit commencer par 2 lettres (mais le premier caractère ne doit pas être le signe "\$") et ne doit pas compter plus de 32 caractères.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12430	[Canal %1:] Bloc %2 Indice indiqué non valable
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un indice hors de la plage de valeurs autorisée a été utilisé dans un tableau (dans la définition de champ).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Programmer un indice de champ à l'intérieur de la plage autorisée. Plage de valeurs par dimension de champ : 1 - 32 767.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12440	[Canal %1:] Bloc %2 Dépassement du nombre maximal de paramètres formels
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Plus de 127 paramètres formels ont été programmés lors de la définition d'une procédure (d'un sous-programme) ou dans une instruction EXTERN. Exemple : PROC ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, FORMPARA127, FORMPARA128, ...) EXTERN ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, FORMPARA127, FORMPARA128, ...)
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Vérifier si tous les paramètres doivent vraiment être transmis. Si c'est le cas, on peut réduire le nombre des paramètres formels en utilisant des variables globales ou des paramètres R ou en regroupant les paramètres semblables en un tableau pour les transmettre ainsi.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12450	[Canal %1:] Bloc %2 Étiquette définie deux fois
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'étiquette de ce bloc existe déjà. Lors d'une compilation de programme hors ligne, la totalité du programme est traduite bloc par bloc. Les étiquettes utilisées plusieurs fois sont détectées avec certitude, ce qui n'est pas nécessairement le cas dans une compilation en ligne. (Dans celle-ci, seul le programme courant est compilé, c'est-à-dire que les branchements qui ne sont pas parcourus pendant l'exécution actuelle ne sont pas pris en considération et peuvent par conséquent présenter des erreurs de programmation).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur se positionne sur le bloc dans lequel l'étiquette indiquée est rencontrée pour la deuxième fois. Chercher dans le programme pièce à l'aide de l'éditeur l'endroit où l'étiquette recherchée apparaît pour la première fois et modifier un des deux noms.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12460	[Canal %1:] Bloc %2 Dépassement du nombre maximal de symboles avec %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source
Description :	Le nombre maximal de définitions de variables (GUD, LUD), de définitions de macro-instructions, de cycles ou de paramètres de cycles (instruction PROC) que la gestion des données de la commande est en mesure de gérer a été dépassé. Quand l'alarme survient de concert avec l'alarme 15175, cela signifie que la mémoire est insuffisante pour la préparation de la définition des cycles (instruction PROC°). Quand l'alarme survient de concert avec l'alarme 15180, on retrouve dans l'alarme le nom du bloc ayant causé l'erreur (fichier INI ou fichier DEF). (Pour la liste des noms des fichiers INI et leur signification -> voir la documentation relative à l'alarme 6010)
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède :	D'une manière générale, réduire le nombre de symboles dans le bloc concerné (éventuellement par le biais de la technique des tables ou l'utilisation de paramètres R), ou bien adapter les paramètres machine correspondants (voir plus bas). PM 28020 \$MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL en cas d'erreur dans les blocs LUD (c.-à-d. si le programme pièce actif contient plus de définitions de variables que le PM ne le permet). Les blocs de données GUD peuvent causer des erreurs lors de la procédure de chargement 'initial.ini Download' (par ex. lors d'une mise en service de série) ou lors de l'activation sélective par utilitaire PI_N_F_COPY (activer GUD avec dialogue HMI). Si l'alarme 15180 renvoie à un fichier de définition GUD, le PM 18120 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK ou le PM 18130 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN sont réglés sur une valeur trop faible. Les macros sont chargées après une remise sous tension, un Reset du NCK ou de manière sélective avec l'utilitaire PI_N_F_COPY (activer macro avec dialogue de l'IHM). Si l'alarme 15180 renvoie à un fichier de définition d'une macro, cela signifie que le PM 18160 \$MN_MM_NUM_USER_MACROS a été réglé sur une valeur trop faible. Les définitions des programmes à cycles (instruction PROC) sont rechargées après une remise sous tension ou un Reset du NCK. En présence d'une erreur, on peut voir dans le paramètre %3 si c'est le nom du cycle qui a causé l'erreur - il convient alors d'augmenter la valeur du PM 18170 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES - ou si c'est le nom du paramètre d'appel du cycle qui a causé l'erreur, auquel cas il convient d'augmenter la valeur du PM 18180 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12470 [Canal %1:] Bloc %2 Fonction G %3 est inconnue

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source
Description :	Dans les fonctions G indirectement programmées, un numéro de groupe non valable ou non autorisé a été programmé. Numéro de groupe autorisé = 1. Le nombre max. de groupes G = 5. Dans le bloc affiché, une fonction G non définie a été programmée. Seules sont vérifiées les fonctions G "authentiques" qui commencent par l'adresse G, p. ex. G555. Les fonctions G désignées par un "nom" telles que CSPLINE, BRISK, etc. sont interprétées comme des noms de sous-programmes.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. En fonction des instructions du manuel de programmation du constructeur, il faut décider si la fonction G affichée ne devrait, d'une manière générale, pas être présente ou possible ou si une reconfiguration d'une fonction standard a été effectuée (configuration OEM). Supprimer la fonction G du programme pièce ou programmer l'appel de la fonction en suivant les instructions du manuel de programmation du constructeur de la machine.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12475 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro de fonction G programmé %3 non valable

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro de code G
Description :	Lors de la programmation indirecte d'un code G, un numéro de fonction G illicite (paramètre 3) a été programmé pour un groupe G. Seuls sont autorisés les numéros de fonction G indiqués dans le manuel de programmation "Notions de base", Chap 12.3 - "Liste des fonctions G / Fonctions préparatoires".
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12480	[Canal %1:] Bloc %2 Sous-programme %3 déjà défini
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source
Description :	Le nom utilisé dans l'instruction PROC ou EXTERN est déjà défini dans un autre appel (p. ex. pour les cycles). Exemple : EXTERN CYCLE85 (VAR TYP1, VAR TYP2, ...)
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Choisir un nom de programme qui n'est pas encore utilisé comme descripteur. (Il est aussi théoriquement possible d'adapter la déclaration de paramètres de l'instruction EXTERN au sous-programme existant pour éviter le déclenchement de l'alarme. La définition apparaîtrait alors 2 fois de manière totalement identique).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12481	[Canal %1:] Bloc %2 Attribut de programme %3 non autorisé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source
Description :	L'attribut utilisé dans l'instruction PROC n'est pas autorisé dans le mode de traitement actuel. L'attribut SAVE par exemple ne doit pas être utilisé dans un cycle technologique.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Actionner la touche Arrêt CN et sélectionner la fonction "Bloc de correction" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le pointeur de correction se place dans le bloc erroné. Supprimer ensuite l'attribut de programme qui ne convient pas.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12490	[Canal %1 :] Bloc %2 Le droit d'accès %3 n'a pas été paramétré
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source
Description :	Le droit d'accès souhaité n'a pas été paramétré. Le niveau de protection souhaité se trouve en dehors de la plage de valeurs admissible ou la modification du niveau de protection n'est pas autorisée. Une modification du niveau de protection est seulement possible si : 1. le niveau de protection actuel est égal ou supérieur au niveau de protection défini à l'origine et 2. le nouveau niveau de protection doit être inférieur au niveau de protection défini à l'origine. L'alarme se déclenche aussi si l'autorisation d'accès doit être modifiée pour un bloc de données utilisateur qui est absent. Les valeurs numériques les plus élevées représentent les niveaux de protection les plus faibles. Les 4 niveaux inférieurs (de 7 à 4) correspondent aux positions du commutateur à clé, les 4 niveaux supérieurs sont associés à 4 mots de passe.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède :	Touche : Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle "CORRECTION PROGRAMME". Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. - N'utiliser l'instruction REDEF que dans un fichier INITIAL_INI. - Régler le niveau de protection actuel au tableau de commande au minimum sur le niveau de la variable présentant le niveau de protection le plus élevé. - Programmer le niveau de protection à l'intérieur de la plage de valeurs autorisée. - Ne programmer que des nouveaux niveaux de protection inférieurs aux anciennes valeurs.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12495	[Canal %1:] Bloc %2 La modification (définition) de la classe de données %3 n'est pas autorisée ici
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Classe de données
Description :	La modification de la classe de données n'est pas possible dans ce fichier ACCESS ou la définition de la classe de données n'est pas possible dans ce fichier GUD (nom de fichier -> alarme 15180). Le niveau de priorité de la nouvelle classe de données ne peut être qu'inférieur ou égal au niveau de priorité du fichier de définition. Cela signifie que DCS ne peut être programmé que dans SGUD (SACCESS), que DCM ne peut pas être programmé dans UGUD ni dans GUD9 (UACCESS), que DCU ne peut pas être programmé dans GUD9. DCI est autorisé dans tous les fichiers GUD ACCESS.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer la classe de données dans la plage autorisée pour ce fichier GUD ou ACCESS.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12500	[Canal %1:] Bloc %2 %3 est impossible dans ce bloc
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source
Description :	Le mot-clé indiqué ne doit pas être utilisé dans ce type de bloc et à cet endroit (on désigne par blocs tous les fichiers de NCK). Types de blocs : Bloc de programme contient un sous-programme ou un programme principal. Bloc de données contient des définitions de macros ou de variables et éventuellement une fonction M, H ou E. Bloc d'initialisation ne contient que des éléments de langage sélectionnés pour l'initialisation des données.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Supprimer l'élément de langage indiqué (mot-clé) et ses paramètres dans ce module et l'insérer dans le module prévu à cet effet.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12510	[Canal %1:] Bloc %2 Trop de paramètres machine %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Mnémonique source
Description :	Il n'est pas possible d'utiliser plus de 5 paramètres machine par bloc dans le programme pièce, dans le fichier des données machine (..._TEA) et dans le fichier d'initialisation (..._INI). Exemple : N ... N 100 \$MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [10] = 15, \$MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [11] = 20 N ...
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. - Scinder le bloc du programme pièce. - Utiliser éventuellement une variable locale pour la mémorisation des résultats intermédiaires.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12520	[Canal %1:] Bloc %2 Trop de paramètres d'outil %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Mnémonique source
Description :	5 paramètres de correction d'outil au maximum peuvent être utilisés par bloc dans le programme pièce, le fichier des correcteurs d'outil (..._TOA) et dans le fichier d'initialisation (..._INI). Exemple : 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 ...
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. - Scinder le bloc du programme pièce. - Utiliser éventuellement une variable locale pour la mémorisation des résultats intermédiaires.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12530	[Canal %1:] Bloc %2 Indice non valable sous %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source

Description :	Dans les définitions de macro, on a essayé de définir comme descripteur de macro une fonction G de plus de 3 décades ou une fonction M de plus de 2 décades. Exemple : _N_UMAC_DEF DEFINE G4444 AS G01 G91 G1234 DEFINE M333 AS M03 M50 M99 : M17
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Touche : Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Modifier la définition des macros en tenant compte des indications du manuel de programmation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12540	[Canal %1 :] Bloc %2 Bloc trop long ou trop complexe
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Après traitement par le traducteur, la longueur interne maxi des blocs ne doit pas dépasser 256 caractères. Cette valeur limite peut cependant être dépassée après développement par exemple de plusieurs macros dans le bloc ou d'une imbrication multiple.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle "CORRECTION PROGRAMME". Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Scinder le bloc.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12550	[Canal %1 :] Bloc %2 Le nom %3 est inconnu ou n'est pas défini
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Mnémonique source
Description :	Le descripteur affiché est inconnu ou n'a pas été défini avant son utilisation. Exemple de descripteur pouvant être défini : Macro, GUD, LUD, nom de programme ou paramètre de programme
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle "CORRECTION PROGRAMME". Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. - Corriger le nom utilisé (erreur d'écriture) - Vérifier la définition des variables, sous-programmes et macros - Déclarer le sous-programme avec EXTERN, charger le sous-programme dans SPF-Dir - Vérifier la définition de l'interface de sous-programme - Voir aussi PM 10711 \$MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12551	[Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Fonction non disponible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn
Description :	Action synchrone au déplacement : cette fonction n'est pas disponible pour ce système.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	- Corriger le nom utilisé (faute de frappe) - Utiliser un système logiciel plus puissant en cas de déficit fonctionnel - Vérifier la définition des variables, des sous-programmes et des macros - Déclarer un sous-programme avec EXTERN, charger le sous-programme dans SPF-Dir - Vérifier la définition de l'interface du sous-programme
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12552	[Canal %1:] Bloc %2 Paramètre OEM magasin d'outil non défini. Option non active.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La variable système programmée \$TC_... Cx n'est pas reconnue par la commande.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Corriger le nom utilisé (erreur d'écriture) - \$TC_DPCx, \$TC_TPCx, \$TC_MOPCx, \$TC_MAPCx, \$TC_MPPCx, \$TC_DPCSx, \$TC_TPCSx, \$TC_MOPCSx, \$TC_MAPCSx, \$TC_MPPCSx; avec x=1,...10 - Ce sont les paramètres OEM des outils, magasins. La valeur respective du paramètre machine est réglée < 10, ou l'option 'Paramètre outil OEM' n'est pas activée. - Utiliser les numéros de paramètre corrects, ou, si le nom ne peut pas être changé, régler la correction de paramètre machine (voir PM18096 \$MN_MM_NUM_CC_TOA_PARAM, ... PM18206 \$MN_MM_NUM_CCS_TOA_PARAM, ...)) - Vérifier les options (les paramètres machine sont seulement actifs si l'option est débloquée)
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12553	[Canal %1:] Bloc %2 Nom %3 L'option ou la fonction n'est pas activée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Mnémonique source
Description :	L'option (si PM10711 \$MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 1) ou la fonction CN (si PM10711 \$MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 3) qui correspond à cette instruction n'est pas activée. Cependant le nom de l'instruction est connu. Chaque fois que cette instruction est programmée, elle est refusée et cette alarme est affichée.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Actionner la touche Suspension programme, puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECT. PROGRAMME. Le pointeur de correction se place sur le bloc à corriger.

- Corriger le nom utilisé (dans le cas d'une faute d'orthographe).
 - Activer la fonction CN (s'il a été programmé l'instruction correspondant à une fonction non activée).
 - Valider l'option requise (s'il a été programmé une fonction avec une option non validée).
- Voir aussi PM10711 \$MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12554 [Canal %1:] Bloc %2 Absence du cycle de remplacement %3 de la procédure prédéfinie

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom de cycle

Description : Le cycle de remplacement qui devrait être appelé à la place de la procédure prédéfinie est absent / inconnu dans la commande.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Actionner la touche Suspension programme (NC Stop), puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECT. PROGRAMME. Le pointeur de correction se place sur le bloc à corriger.

- Corriger le nom utilisé pour la procédure prédéfinie (dans le cas d'une faute d'orthographe)
- ou charger le cycle de remplacement dans un des répertoires de cycles (+ démarrage à chaud)
- ou mettre à 0 le bit de donnée machine pour la procédure prédéfinie dans PM11754 \$MN_COUPLE_CYCLE_MASK afin que la procédure prédéfinie puisse être de nouveau exécutée.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12555 [Canal %1 :] Bloc %2 Fonction non disponible (identificateur %3)

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Identificateur fin

Description : Le descripteur n'est pas disponible pour ce système.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Actionner la touche Arrêt CN et sélectionner la fonction "Bloc de correction" avec la touche logicielle CORR. PROGRAMME. Le curseur de correction se place sur le bloc qui contient l'erreur.

- corriger le nom utilisé (erreur d'écriture)
- utiliser un système de logiciel plus puissant en cas de déficit fonctionnel
- vérifier la définition des variables, des sous-programmes et des macros
- déclarer un sous-programme avec EXTERN, charger le sous-programme dans SPF-DIR
- vérifier la définition de l'interface dans le sous-programme

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12556 [Canal %1:] Bloc %2 Nom %3 Le nom est déjà connu

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source

Description : Le nom du mnémonique qui doit être créé fait partie du langage CN et est donc connu. Bien que la fonction CN ne soit pas activée, ce nom ne peut plus être utilisé pour les GUD, les macros et les définitions PROC.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Actionner la touche Suspension programme, puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECT. PROGRAMME. Le pointeur de correction se place sur le bloc à corriger. - Corriger le nom utilisé (faute d'orthographe). - Avec le PM10711 \$MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 2 ne sont créées que les instructions dont la fonction est activée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12560	[Canal %1:] Bloc %2 Valeur programmée %3 en dehors des limites autorisées
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source
Description :	L'intervalle des valeurs autorisé pour le type de données a été dépassé dans une assignation de valeur.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Actionner la touche Arrêt CN et sélectionner la fonction "Bloc de correction" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le pointeur de correction dans le bloc erroné. Procéder à l'affectation de valeurs dans les limites de la plage de valeurs des différents types de données ; le cas échéant, utiliser un autre type pour agrandir la plage de valeurs, p. ex. INT ->REAL. Plages de valeurs des différents types de variables : - REAL : Propriété : nombres fractionnaires avec point décimal, plage de valeurs : +/- (2,2*10e-308 ... 1,8*10e308) - INT : Propriété : nombres entiers avec signe, plage de valeurs : -2147483648 ... +2147483647 - BOOL : Propriété : valeur booléenne FALSE, TRUE, plage de valeurs : 0,1 - CHAR : Propriété : 1 caractère ASCII, plage de valeurs : 0 ... 255 - STRING : Propriété : chaîne de caractères (longueur max. en fonction des variables), plage de valeurs : 0 ... 255 - AXIS : Propriété : adresses d'axe, plage de valeurs : descripteur d'axe de canal - FRAME : Propriété : données géométriques, plage de valeurs : ---
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12573	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : le paramètre Call-By-Reference n'est pas autorisé %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = texte code source
Description :	Les paramètres Call-By-Reference (mot clé VAR) ne sont pas autorisés dans les cycles technologiques.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger l'instruction PROC du cycle technologique.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12586	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : conflit de types pour variable %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc %3 = Mnémonique source

Description :	Pour des variables en ligne \$A.. ou \$V.. qui sont traitées ou écrites durant la période d'appel de l'interpolateur, aucune conversion de type n'est nécessaire. Seules des variables de même type peuvent être combinées entre elles ou affectées. Exemple 1 : WHENEVER \$AA_IM[X] > \$A_IN[1] DO ... Une variable en ligne de type REAL (valeur réelle) ne peut être comparée à une variable de type BOOL (entrée numérique). L'exécution est possible en procédant à la modification suivante : WHENEVER \$AA_IM[X] > \$A_INA[1] DO ... Exemple 2 : WHENEVER ... DO \$AC_MARKER[1]=\$AA_IM[X]-\$AA_MM[X] Correction : WHENEVER ... DO \$AC_PARAM[1]=\$AA_IM[X]-\$AA_MM[X]
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce : utiliser des variables de même type.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12587 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : opération/fonction %3 inadmissible

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc %3 = opérateur/fonction
Description :	La fonction indiquée/l'opérateur indiqué n'est pas admis pour combiner des variables en temps réel dans des actions synchrones au déplacement. Les opérateurs/fonctions suivants sont admissibles : - == >= <= > < <> + - * / - 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
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12588 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : adresse %3 inadmissible

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc %3 = adresse
Description :	- L'adresse indiquée ne peut pas être programmée dans des actions synchrones au déplacement. Exemple : ID = 1 WHENEVER \$A_IN[1]==1 DO D3 - Le tranchant d'outil ne peut pas être modifié à partir d'une action synchrone au déplacement.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12589	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : variable %3 inadmissible dans instruction ID modale
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc %3 = nom de la variable
Description :	Dans des actions synchrones au déplacement, l'ID modal ne doit pas être formé par une variable en ligne. Exemples : ID=\$AC_MARKER[1] WHEN \$a_in[1] == 1 DO \$AC_MARKER[1] = \$AC_MARKER[1]+1 Ceci peut être corrigé de la manière suivante : R10 = \$AC_MARKER[1] ID=R10 WHEN \$a_in[1] == 1 DO \$AC_MARKER[1] = \$AC_MARKER[1]+1 L'ID d'une action synchrone est toujours fixe, elle ne peut pas être modifiée durant la période d'appel de l'interpolateur.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce : remplacer la variable en ligne par une variable de calcul.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12590	[Canal %1:] Bloc %2 Des données globales utilisateur ne peuvent pas être créées
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Impossible de créer les données utilisateur globales car le bloc de données utilisateur pour ces données utilisateur globales n'existe pas. Le nombre de blocs de données utilisateur globales est défini dans le PM18118 \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES. _N_SGUD_DEF correspond au bloc de données 1, _N_MGUD_DEF au bloc de données 2, _N_UGUD_DEF au bloc de données 3, _N_GUD4_DEF au bloc de données 4, etc. Le répertoire _N_DEF_DIR contient un fichier avec les définitions des données utilisateur globales dont le numéro de bloc de données est supérieur au nombre de blocs de données indiqué dans le PM.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Augmenter la valeur du PM 18118 \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12600	[Canal %1:] Bloc %2 Erreur dans le total de contrôle des lignes
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc
Description :	Lors du traitement d'un fichier INI, et respectivement lors de l'exécution d'un fichier TEA, un total de contrôle des lignes non valide a été reconnu.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le fichier INI ou corriger le PM et élaborer un nouveau fichier INI (au travers de 'upload')
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

12610	[Canal %1:] Bloc %2 Accès aux caractères individuels impossible pour le paramètre Call-By-Reference %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source
Description :	Un accès à des caractères a été tenté pour un paramètre appelé par position.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Mémoriser les caractères dans une variable CHAR définie par l'utilisateur et les transférer.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12620	[Canal %1:] Bloc %2 Accès aux caractères individuels de cette variable impossible %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères code source
Description :	La variable n'est pas une variable définie par l'utilisateur. L'accès à des caractères individuels n'est possible que pour les variables définies par l'utilisateur (LUD/GUD).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Mémoriser la variable dans une variable de type STRING définie par l'utilisateur, traiter celle-ci et retransférer son contenu dans la variable d'origine.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12630	[Canal %1:] Bloc %2 Code bloc optionnel/étiquette non autorisée dans structure de contrôle
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc
Description :	Les blocs avec structures de contrôle (FOR, ENDIF, etc.) ne peuvent pas être programmés comme blocs optionnels ni contenir d'étiquettes.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce : Remplacer le code de bloc optionnel par une interrogation avec IF. Programmer l'étiquette seule dans le bloc précédant le bloc contenant la structure de contrôle.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
12640	[Canal %1:] Bloc %2 Conflit d'imbrication dans structures de contrôle
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc
Description :	Erreur dans le programme : des structures de contrôle ouvertes (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP etc.) ne sont pas fermées ou il manque un début de boucle pour une fin de boucle programmée. Exemple : LOOP ENDIF ENDLOOP
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le programme pièce pour que toutes les structures de contrôle ouvertes soient bien fermées.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

12641 [Canal %1:] Bloc %2 Nombre maximal d'imbrications des structures de contrôle dépassé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc

Description : Le niveau maximal d'imbrication des structures de contrôle (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP etc.) a été dépassé. Le nombre maximal d'imbrications est actuellement 8.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le programme pièce. Programmer le cas échéant certaines parties dans un sous-programme.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

12650 [Canal %1:] Bloc %2 Descripteur axe %3 différent dans canal %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc
 %3 = Mnémonique source
 %4 = numéro de canal avec définition d'axe différente

Description : Dans les cycles de prétraitement à la mise sous tension, seuls peuvent être utilisés les descripteurs de géométrie et des axes de canal disponibles dans tous les canaux avec la même signification. Dans d'autres canaux, le descripteur d'axe est doté d'indices d'axe différents.
 Les descripteurs d'axe se définissent dans les PM20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB et PM20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB. Exemple : C'est le 4ème axe du canal 1 et le 5ème axe dans le canal 2.
 Cette alarme est déclenchée lorsque le descripteur d'axe C est utilisé dans un cycle préexécuté lors d'un démarrage.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
 1. Modifier les paramètres machine : utiliser les mêmes descripteurs pour les axes géométriques et les axes de canal dans tous les canaux. Exemple : les axes géométriques sont désignés par X, Y, Z dans tous les canaux. Ils peuvent alors être programmés directement dans les cycles préexécutés.
 2. Ne pas programmer directement l'axe dans un cycle mais le définir comme un paramètre du type axe. Exemple : définition de cycle :
 PROC PERCER (AXE PERÇAGE) G1 AX[AXE PERÇAGE]=10 F1000 M17
 Appel dans le programme principal :
 PERCER(Z)

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

12660 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : variable %3 réservée pour actions synchrones au déplacement et cycles technologiques

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc
 %3 = nom de la variable

Description : La variable affichée ne peut être utilisée que dans des actions synchrones au déplacement ou dans des cycles technologiques. Par exemple, '\$R1' ne peut se trouver que dans des actions synchrones au déplacement. Dans un programme pièce normal, les paramètres R sont programmés avec R1.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12661 [Canal %1:] Bloc %2 Cycle technologique %3 : autre appel de sous-programme impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = nom de l'appel du cycle technologique

Description : Il n'est pas possible d'appeler un sous-programme ou un autre cycle technologique dans un cycle technologique.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12700 [Canal %1:] Bloc %2 Description simplifiée du contour non autorisée, car sous-programme modal actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un bloc avec élément de contour est programmé dans le mode langage externe et en même temps un cycle modal est actif. La programmation en description simplifiée du contour en mode de langage externe n'est pas autorisée lorsqu'un cycle modal est actif en raison de l'attribution d'adresse non sans équivoque (p. ex. R = rayon pour élément de contour ou plan de retrait pour cycle de perçage).

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12701 [Canal %1:] Bloc %2 Type d'interpolation pour élément de contour actif inadmissible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans un bloc élément de contour, G01 n'est pas actif comme fonction d'interpolation. Dans un bloc d'élément de contour, la fonction interpolation linéaire avec G01 doit toujours être sélectionnée. G00, G02, G03, G33 etc. ne sont pas autorisées.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce. Programmer une interpolation linéaire G01.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12710 [Canal %1:] Bloc %2 Élément de langage non autorisé dans le mode langage externe

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	L'élément de langage programmé n'est pas autorisé ou inconnu dans le mode de langage externe. Du mode de langage Siemens, seuls les éléments qui sont utilisés pour les appels de sous-programme (à l'exception de Lxx) et les structures de langages pour répéter une partie d'un programme avec REPEAT (UNTIL) sont autorisés dans le mode de langage externe.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce. Vérifier si l'instruction est disponible dans le mode Siemens. Commuter avec G290 dans le mode Siemens. Programmer l'instruction dans le bloc suivant puis commuter de nouveau dans le mode de langage externe à partir du prochain bloc.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12712 [Canal %1 :] Bloc %2 Mode de langage externe non actif

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le basculement en mode de langage externe est impossible. Le mode de langage externe doit être configuré avant de pouvoir l'utiliser (voir le PM18800 \$MN_MM_EXTERN_LANGUAGE).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce. Configurer le mode de langage externe.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12720 [Canal %1:] Bloc %2 Manque numéro de programme pour appel de macro (G65/G66)

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Aucun numéro de programme n'a été défini lors d'un appel de macro avec G65/G66. Le numéro de programme doit être programmé avec l'adresse "P".
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12722 [Canal %1:] Bloc %2 Plusieurs appels ISO_2/3-macros ou appels de cycles dans le bloc

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Des appels de cycle et de macro-instruction ont été mélangés pour être programmés dans un bloc, p. ex. des appels de cycle avec G81 - G89 mélangés à une macro-instruction M dans un bloc ou un appel de macro-instruction G65/G66 avec macro-instructions M dans le bloc. Les fonctions G05, G08, G22, G23, G27, G28, G29, G30, G50.1, G51.1, G72.1, G72.2 (mode ISO) appellent également des sous-programmes. Dans un bloc CN, il ne doit se trouver qu'un appel de macro-instruction ou qu'un appel de cycle en tout temps.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Désactiver les cycles ou les appels de macros lorsqu'une des fonctions G indiquées plus haut est programmée.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12724 [Canal %1:] Bloc %2 aucun rayon programmé pour l'activation/désactivation de l'interpolation cylindrique

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Pas de rayon de cylindre programmé lors de la programmation de G07.1 (interpolation sur cylindre TRACYL). Activation de l'interpolation sur cylindre (TRACYL) avec G07.1 C <rayon de cylindre> désactivation avec G07.1C0. Pour "C", il faut programmer le nom défini de l'axe rotatif dans le paramètre machine TRACYL.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Dans le bloc G07.1, programmer le rayon de cylindre sous le nom de l'axe rotatif pour l'interpolation cylindrique.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12726 [Canal %1:] Bloc %2 activation inadmissible de niveau avec axes parallèles

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans un bloc avec une activation de niveau (G17 - G19), un axe de base du système de coordonnées ne doit pas être programmé avec l'axe parallèle qui lui est affecté.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Pour l'activation de niveau avec G17, G18, G19 programmer soit l'axe de base du système de coordonnées, soit l'axe parallèle affecté.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12728 [Canal %1:] Bloc %2 la distance pour revolver double n'est pas indiquée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La distance d'outil pour la tourelle revolver double dans la donnée de réglage SD 42162 \$SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST est 0.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Introduire la distance d'outil du revolver double dans la donnée de réglage SD 42162 \$SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12730 [Canal %1:] Bloc %2 aucun paramètre machine de transformation n'est paramétré correctement

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Les paramètres machine PM24100 \$MC_TRAFO_TYPE_1, PM24110 \$MC_TRAFO_AXES_IN_1[1], PM24210\$MC_TRAFO_AXES_IN_2[1] ne sont pas réglés correctement pour G07.1, G12.1.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Introduire l'identification de transformation pour TRACYL dans PM24100 \$MC_TRAFO_TYPE_1 et le numéro de l'axe rotatif dans PM24110 \$MC_TRAFO_AXES_IN_1[1] ou PM24210 \$MC_TRAFO_AXES_IN_2[1].

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12740 [Canal %1 :] Bloc %2 appel de macro modale %3 impossible

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = chaîne de caractères code source

Description : Lors de l'appel d'une macro modale, aucune macro modale, aucun cycle modal ou sous-programme modal ne doit pas être actif.

Réaction :
 Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12750 [Canal %1 :] Bloc %2 Division T impossible

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Tournage en mode ISO : la programmation T est impossible car il est impossible de diviser le mot T de manière univoque selon le numéro d'outil et le numéro de correction.

La division du mot T est définie par les paramètres machine 10888 \$MN_EXTERN_DIGITS_TOOL_NO et 10889 \$MN_EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO. Une des deux fonctions doit toujours être active, sans que les deux puissent être actives simultanément. L'alarme apparaît lorsqu'aucune des fonctions n'est active (les deux PM = 0) ou que les deux fonctions sont actives simultanément (les deux PM <> 0).

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 Adapter les paramètres machine
 10888 EXTERN_DIGITS_TOOL_NO ou
 10889 EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO.
 Une des deux fonctions doit toujours être active, sans que les deux puissent être actives simultanément.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12755 [Canal %1 :] Bloc %2 Formatage %3 impossible

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = instruction de formatage incorrecte

Description : L'instruction de formatage programmée à l'aide de la commande ISOPRINT n'est pas correcte :
 - des instruction de formatage différentes %m.nP et %.nP ont été utilisées
 - une instruction de formatage autre que %P a été utilisée

Réaction :
 Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Corriger l'instruction ISOPRINT
 - Dans une commande ISOPRINT, seules les instructions de formatage du même type %m.nP ou %.nP doivent être utilisées

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12770	[Canal %1:] Bloc %2 Conversion impossible. Code de l'erreur %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = cause du défaut
Description :	Lors de la conversion d'un programme pièce à l'aide de la fonction convertisseur de code G, une erreur a été détectée. - Cause de l'erreur : 1 = pas de programme Jobshop. Seuls les programmes Jobshop peuvent être convertis. - 2 = Une variable LUD Call by Reference a été transférée en tant que paramètre de transfert à une fonction prédéfinie ou à un cycle non convertible. - 3 = La conversion de code G n'est possible qu'en mode AUTO. - 4 = Une conversion en mode ISO a été tentée (vérifier G291, \$MC_GCODE_RESET_VALUES[46]). - 5 = Mémoire insuffisante lors de la sortie vers le programme Trace, entraînant la suppression du programme Trace.
Réaction :	Visualisation de l'alarme. Absence de réaction d'alarme.
Remède :	Ne pas activer le convertisseur de code G en mode ISO
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
14000	[Canal %1:] Bloc %2 Fin de fichier inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'alarme 14000 est émise dans les situations suivantes : - Le programme pièce n'a pas été terminé avec M30, M02 ou M17. - Exécution depuis une source externe : le chargement a été interrompu (parce que l'IHM a été mise hors tension par exemple)
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Terminer le programme pièce avec M30, M02 ou M17 et démarrer le programme pièce. - Exécution depuis une source externe : si le chargement du programme sélectionné a été interrompu, le programme par défaut _N_MPF0 est sélectionné automatiquement après le Reset. Il faut alors répéter la sélection du programme utilisateur.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
14001	[Canal %1:] Bloc %2 Fin de bloc inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Suite à une manipulation des données internes au système (p. ex. au chargement de données externes), il se peut qu'un fichier de pièce se termine sans LF.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Lire le programme pièce jusqu'à la fin, le modifier avec un éditeur de texte (p. ex. insérer un blanc ou des commentaires avant le bloc affiché pour obtenir après le rechargement une structure de programme pièce modifiée dans la mémoire).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14004	[Canal %1:] Impossible de démarrer le programme %2 en raison d'un blocage de démarrage spécifique au canal
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = (chemin avec noms de programme)
Description :	Impossible d'exécuter le programme %2 sélectionné dans le canal %1, car le blocage de démarrage spécifique au canal a été activé pour ce canal. Contexte : lors de la sélection ou de la modification de programmes ShopMill ou ShopTurn, HMI effectue une vérification de cohérence des paramètres saisis. Pendant ce temps, HMI empêche l'exécution du programme CN sélectionné en activant le "blocage de démarrage spécifique au canal". Si, en raison de l'activation du "blocage de démarrage spécifique au canal", le départ CN est refusé, l'alarme 14004 est émise en fonction du PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 15. Cette alarme est également émise lors d'une recherche de bloc. Elle est alors indépendante de la valeur du PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 15.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Répéter Départ CN
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
14005	[Canal %1:] Bloc %2 Programme %3 Le blocage de démarrage spécifique au programme a été activé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom du programme
Description :	Impossible d'exécuter le programme %3, car le blocage de démarrage spécifique au canal a été activé pour ce fichier. Contexte : à la fin d'une session de modification de programmes ShopMill ou ShopTurn, HMI effectue une vérification de cohérence des paramètres saisis. Pendant ce temps, HMI empêche l'exécution du programme CN en activant le "blocage de démarrage spécifique au canal". Si Départ CN est actionné pendant l'étape de vérification, le programme n'est pas démarré et l'alarme 14005 est émise en fonction du PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 6. L'alarme 14005 est également émise lorsque le traitement du programme pièce rencontre un sous-programme pour lequel l'attribut de fichier "blocage de démarrage" est activé. Une fois l'étape de vérification terminée, l'exécution du programme peut être continuée avec Départ CN.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Répéter Départ CN
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14006	[Canal %1:] Bloc %2 Nom de programme invalide %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom du programme
Description :	Au moment de la sélection ou de l'appel d'un programme CN, il a été constaté que le nom du programme ne respecte pas les conventions de la CN : - la longueur maximale du nom du programme ne doit pas dépasser 24 caractères sans le préfixe _N_ ni le suffixe _MPF / _SPF, sous risque d'être amputé dans les variables de l'OPI.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Raccourcir le nom du programme - Supprimer l'alarme avec le PM11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 9
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

14007	[Canal %1:] Bloc %2 Programme %3 en cours d'édition
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom du programme
Description :	Impossible d'exécuter le programme %3, car il est bloqué par une autre application, par ex. HMIEditor. Contexte : le programme %3 est stocké sur un support de données externe (carte CF, lecteur réseau, périphérique USB) et doit être exécuté à partir de cette adresse en mode EES (Execution from External Storage). Il est cependant impossible d'exécuter le programme car il a été ouvert en écriture par une autre application, par ex. HMI-Editor, et le WRITE Lock a été activé pour ce fichier.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Fermer l'application qui a activé le WRITE Lock, par ex. HMI-Editor, et continuer l'exécution du programme par Départ CN.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14008	[Canal %1:] Bloc %2 L'instruction WRITE écrit des données dans la zone de mémoire temporaire / _N_EXT_DIR
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une pièce est usinée à partir d'une mémoire de données externe (Fonction Exécution depuis une source externe). Pour cela, les programmes pièce sont placés de façon temporaire dans le répertoire /_N_EXT_DIR du NCK. Une instruction WRITE fait une tentative d'écriture dans ce répertoire temporaire. Le but de l'alarme est de signaler que ces données ne pourront pas être rangées dans le répertoire original sur le support de données externe et qu'elles seront perdues dès que le programme pièce suivant sera sélectionné, car les programmes seront effacés dans le répertoire /_N_EXT_DIR.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Donner destination de l'instruction WRITE, indiquer un répertoire qui reste chargé de façon permanente dans le NCK (par ex. MPF_DIR). Il est possible d'inhiber l'alarme avec le bit 8 du PM 11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
14009	[Canal %1:] Bloc %2 chemin d'accès au programme %3 non valable
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chemin d'accès au programme
Description :	La commande de programme pièce CALLPATH a été appelée avec un paramètre (chemin d'accès au programme) qui renvoie à un répertoire inexistant du système de fichiers du noyau CN.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Modifier l'instruction CALLPATH de telle façon que le paramètre comprenne le nom complet du chemin d'accès d'un répertoire chargé. - Charger le répertoire programmé dans le système de fichiers du noyau CN.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14010	[Canal %1:] Bloc %2 Paramètre à valeur par défaut impossible à l'appel de SP
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Lors d'un appel de sous-programme avec transfert de paramètres, des paramètres ont été omis qui ne peuvent pas être remplacés par des paramètres par défaut (paramètres d'appel par référence ou paramètres de type AXIS). Les autres paramètres manquants sont mis à 0 ou dans le cas de frames remplacés par le frame standard.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Dans l'appel de sous-programme, il faut attribuer des valeurs aux paramètres qui manquent.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14011	[Canal %1:] Bloc %2 Programme %3 inexistant ou est édité
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom du programme
Description :	Un appel de sous-programme a été interrompu, car le sous-programme appelé n'a pas pu être ouvert. L'appel du sous-programme peut se faire via - le descripteur du sous-programme - l'instruction CALL / PCALL / MCALL - l'instruction SETINT - le remplacement de fonction M/T - l'apparition d'un événement (PROG_EVENT) - la sélection d'un sous-programme asynchrone AP via PI "_N_ASUP_" ou FB-4 - l'appel d'un sous-programme asynchrone AP via l'interface Interrupt-Schnittstelle (FC-9) L'alarme peut avoir diverses causes : - le sous-programme ne figure pas dans la mémoire des sous-programmes - le sous-programme ne figure pas dans le chemin de recherche (répertoire sélectionné, _N_SPF_DIR ou répertoires des cycles _N_CUS_DIR, _N_CMA_DIR, _N_CST_DIR) - le sous-programme n'a pas été validé ou est en cours d'édition - Erreur dans l'indication absolue du chemin pour l'appel du sous-programme : Exemples de chemins de recherche indiqués de façon intégrale : /_N_directoryName_DIR/_N_programName_SPF oder /_N_WKS_DIR/_N_wpdName_WPD/_N_programName_SPF. directoryName: MPF, SPF, CUS, CMA, CST (répertoires définis). wpdName : descripteur du répertoire pièces spécifique à l'application (max. 24 caractères). programName: nom du sous-programme (max. 24 caractères) - Un tampon de rechargement a été appelé comme sous-programme pour une exécution depuis une source externe. Nota : des descripteurs (chaînes de caractères) figurant seuls dans une ligne du programme pièce sont interprétés comme un appel de sous-programme.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	s'assurer que le sous-programme (paramètre d'alarme %3) - figure dans la mémoire des programmes pièces - a été validé et n'est pas en cours d'édition - figure bien dans le chemin de recherche s'il n'a pas été appelé par une indication de chemin absolu
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14012	[Canal %1:] Bloc %2 Dépassement niveau d'imbrication maximal des sous-programmes
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Le nombre maximal de 16 niveaux de programme a été dépassé. Il est possible d'appeler à partir du programme principal des sous-programmes comportant eux-mêmes un maximum de 15 niveaux d'imbrication. Dans les routines d'interruption, il est possible d'utiliser des niveaux de programmation supplémentaires augmentant ainsi le nombre de niveaux de programmation à 18. Les niveaux de programmation sont utilisés en commun par les programmes utilisateur et les cycles/applications Siemens tels que ShopMill et ShopTurn.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme d'usinage pour réduire le nombre de niveaux d'imbrication ; par exemple copier avec l'éditeur un sous-programme du niveau d'imbrication immédiatement inférieur dans le programme appelant et enlever l'appel de ce sous-programme. Ceci permet de réduire d'un niveau les imbrications gigognes.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14013 [Canal %1:] Bloc %2 Nombre d'exécutions de sous-programme inadmissible

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le nombre d'exécutions programmé P est nul ou négatif dans un appel de sous-programme.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer le nombre d'exécutions entre 1 et 9 999.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14014 [Canal %1:] Programme sélectionné %3 inexistant ou en cours d'édition

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom du programme
Description :	Le programme pièce sélectionné ne se trouve pas dans la mémoire NCK ou le droit d'accès pour la sélection du programme est d'un niveau supérieur à celui actuellement réglé sur la CN. A ce programme, on a alloué le niveau de protection qui était activé sur la CN au moment de sa conception. A partir de la version de logiciel 5, lorsqu'un programme a été édité avec l'IHM, il ne peut plus être lancé avec Départ CN. L'alarme est également émise lorsque le fichier sélectionné pour la définition macro ou la définition GUD n'est pas un des fichiers de définitions dédiés à cette fin .
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Charger le programme souhaité dans la mémoire NCK ou contrôler et corriger le nom du répertoire (liste des pièces) et du programme (liste des programmes) puis répéter la sélection.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

14015 [Canal %1:] Bloc %2 Programme %3 n'est pas libéré

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom du programme
Description :	Le droit d'exécution (par ex. commutateur à clé sur 0) octroyé actuellement dans la commande n'est pas suffisant pour exécuter le programme pièce %3.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Modifier le droit d'exécution pour permettre l'exécution du programme pièce %3. - Affecter au programme pièce %3 un niveau de protection inférieur ou débloquent le niveau de protection (commutateur à clé sur 0)
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14016	[Canal %1:] Bloc %2 Erreur d'appel de sous-programme par fonction M/T
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Lors d'un appel de sous-programme par fonction M ou fonction T, le conflit suivant a été constaté : Dans le bloc référencé par le paramètre %2 - une fonction M ou T de remplacement a déjà été activée - un appel de sous-programme modal est actif - un renvoi de sous-programme est programmé - une fin de programme pièce est programmée - un appel de sous-programme M98 est actif (uniquement en mode langage externe) - un remplacement de fonction T avec programmation de fonction D dans la même ligne de programme pièce est programmée si la CLO (G43/G44) est active dans le système ISO2 - un remplacement de fonction T, configuré à la fin du bloc, et un appel de sous-programme, par exemple via un appel de cycle modal, sont programmés
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	De manière générale, le remplacement d'une fonction M ou d'une fonction T n'est possible que si un appel ou renvoi de sous-programme n'est pas déjà exécuté par une autre structure de programme. Le programme pièce doit être corrigé en conséquence. Si un remplacement de fonction T, avec exécution configurée en fin du bloc, et un appel de sous-programme sont programmés dans le même bloc, le remplacement de la fonction T doit être exécuté en début de bloc. Pour cela, le bit 1 du PM10719 \$MN_T_NO_FCT_CYCLE_MODE doit être mis à 1.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14017	[Canal %1:] Bloc %2 Erreur de syntaxe à l'appel du programme par fonction M
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une syntaxe inadmissible a été détectée à l'appel du programme par fonction M : L'extension d'adresse n'est pas programmée comme constante. La valeur de fonction M n'est pas programmée comme constante. Remarque : Si une transmission de paramètre a été programmée pour une fonction M par le PM10718 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR, cette fonction M est soumise à la condition de programmation aussi bien de l'extension d'adresse que de la valeur de fonction M comme constante lors du remplacement.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger la programmation de la fonction M.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14018	[Canal %1:] Bloc %2 Instruction %3 du programme pièce non exécutable (niveau de protection exigé / réel: %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = instruction programmée %4 = Niveau de protection de l'instruction / niveau de protection actuel
Description :	Un niveau de protection est affecté à l'instruction %3 du programme pièce. Ce niveau de protection est logiquement supérieur (plus petit en valeur) au droit d'accès actuel ou bien l'instruction n'existe pas dans la configuration actuelle de la commande.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce. Les instructions de langage à utiliser selon la configuration du système figurent dans le manuel d'utilisation Siemens ou dans la documentation du constructeur.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14019	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Valeur ou nombre de paramètres incorrect lors de l'appel de fonction ou de procédure
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn
Description :	- Lors de l'appel d'une fonction ou d'une procédure, une valeur invalide a été introduite pour un paramètre. - Lors de l'appel d'une fonction ou d'une procédure, un nombre invalide de paramètres actuels a été programmé.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14020	[Canal %1:] Bloc %2 Valeur erronée ou nombre de paramètres erroné à l'appel de la fonction ou procédure
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	- Lors de l'appel d'une fonction ou d'une procédure, une valeur invalide a été introduite pour un paramètre. - Lors de l'appel d'une fonction ou d'une procédure, un nombre invalide de paramètres actuels a été programmé.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14021	[Canal %1:] Bloc %2 Valeur erronée ou nombre de paramètres erroné à l'appel de la fonction ou procédure
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	- Lors de l'appel d'une fonction ou d'une procédure, une valeur invalide a été introduite pour un paramètre. - Lors de l'appel d'une fonction ou d'une procédure, un nombre invalide de paramètres actuels a été programmé.

Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14022 [Canal %1:] Bloc %2 Défaut lors de l'appel d'une fonction ou d'une procédure. Code de défaut %3.

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Code d'erreur
Description :	Un défaut s'est produit lors de l'appel d'une fonction ou d'une procédure. La cause de ce défaut est précisée par un code de défaut. La signification du code de défaut est décrite dans la documentation de la fonction ou de la procédure dont l'appel a entraîné l'apparition du défaut.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14024 [Canal %1:] Bloc %2 Autorisations manquantes lors de l'initialisation de %3[%4].

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Variable à réinitialiser %4 = Indice de la variable à réinitialiser
Description :	Lors de l'appel de la fonction DELOBJ, il a été tenté de réinitialiser une variable avec sa valeur par défaut. Les autorisations d'accès sont insuffisantes pour cette action. Lors de l'apparition de cette alarme, aucune donnée n'est modifiée, y compris les données pour lesquelles les autorisations sont suffisantes. Cette alarme ne peut survenir que si la valeur actuelle de la variable système dont la tentative d'écriture a émis l'alarme est différente de la valeur par défaut.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Augmenter le niveau des autorisations.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14025 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : instruction ID modale inadmissible

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	En présence d'actions modales synchrones au déplacement un numéro d'ID inadmissible a été attribué.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14026 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : Numéro de polynôme invalide dans instruction FCTDEF

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : On a programmé une instruction FCTDEF avec un numéro de polynôme qui dépasse le maximum défini par PM28252 \$MC_MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14027 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : un trop grand nombre de cycles technologiques a été programmé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Avec une action synchrone au déplacement, vous pouvez appeler huit cycles technologiques au maximum. Cette limite a été dépassée.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14028 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : le cycle technologique a été programmé avec trop de paramètres

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le nombre maximum de paramètres de transfert a été dépassé pour un cycle technologique.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le cycle technologique.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14030 [Canal %1:] Bloc %2 Combiner OSCILL avec POSP en oscillation avec mouvement de pénétration

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : En commande d'oscillation par actions synchrones, l'affectation de l'axe d'oscillation et de pénétration (OSCILL) et la définition de la profondeur de passe (POSP) doivent être indiquées dans un bloc CN.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14040 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur point final du cercle

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : En interpolation circulaire, les rayons de cercle du point de départ et du point final ou les centres de cercle sont plus éloignés les uns des autres que ne l'indiquent les paramètres machine.

1. Dans la programmation au rayon, le point de départ et le point final sont identiques de sorte que la position du cercle n'est pas déterminée par le point de départ ou le point final.
2. Rayons : à partir du point de départ courant et des autres paramètres de cercle programmés, NCK calcule les rayons pour le point de départ et le point final.
L'alarme est déclenchée lorsque la différence entre les rayons est soit
- plus grande que la valeur paramétrée dans le PM21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST divisée par PM21000\$MC_CIRCLE_ERROR_CONST pour les petits rayons (lorsque le rayon programmé est inférieur au quotient des PM21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR), soit
- plus grande que le rayon programmé, multiplié par le PM21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR pour les grands rayons (lorsque le rayon programmé est plus grand que le quotient des données machine PM21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST/PM21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR).
3. Centres de cercle : un nouveau centre de cercle est calculé au moyen du rayon du cercle par rapport au point de départ. Il se situe sur la perpendiculaire au centre qui a été élevée sur la droite de liaison entre le point de départ du cercle et le point final du cercle. L'angle exprimé en radians entre les deux droites situées entre le point de départ et le centre ainsi calculé ou programmé doit être inférieur à la racine de 0,001 (correspond à 1,8 degré).

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.

Contrôler les PM21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST et PM 21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR. Si ces valeurs se trouvent dans des limites normales, le point final du cercle ou le centre du cercle du bloc du programme pièce est à programmer plus exactement.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14045 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur de programmation du cercle tangentiel

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'alarme peut avoir les causes suivantes :

La direction tangentielle n'est pas définie pour le cercle tangentiel, par ex. parce qu'aucun autre bloc de déplacement n'a été programmé avant le bloc actuel. A partir du point de départ et du point final et de la direction de la tangente, il n'est pas possible de former un cercle car le point final vu du point de départ se trouve en direction opposée à celle indiquée par la tangente.

Il n'est pas possible de former un cercle tangentiel car la tangente est perpendiculaire au plan actif.

Dans le cas particulier où le cercle tangentiel se raccorde à une droite, plusieurs tours de cercle complets ont été programmés avec TURN.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Réaction d'alarme locale.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14048	[Canal %1:] Bloc %2 nombre de tours erroné en programmation de cercle
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un nombre de tours complets inadmissible a été spécifié lors de la programmation du cercle. Le nombre de tours ne doit pas être négatif et ne doit pas être supérieur à 1000000.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
14050	[Canal %1:] Bloc %2 Trop de niveaux d'imbrication dans les opérations de calcul
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une pile (stack) d'opérandes de taille fixe prééglée est utilisée pour le calcul des expressions arithmétiques dans les blocs. Cette pile peut déborder lorsque les expressions sont très complexes. Cela peut aussi se produire lorsque les expressions arithmétiques sont très longues dans les actions synchrones.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Scinder les expressions arithmétiques complexes en plusieurs blocs de calcul plus simples.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14051	[Canal %1:] Bloc %2 Erreur arithmétique dans le programme pièce
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	- Un débordement est survenu lors du calcul d'une expression arithmétique (p. ex. division par zéro). - L'intervalle de valeurs d'un type de données a été dépassé.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Analyse du programme et correction de la partie erronée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14055	[Canal %1:] Bloc %2 Substitution de langage CN non autorisée, code de défaut %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Code d'erreur
Description :	L'alarme se produit en liaison avec une substitution du langage CN configurée avec PM30465 \$MA_AXIS_LANG_SUB_MASK. Le code de défaut %3 fournit des renseignements sur la cause du problème : Code de défaut : 1 : Plusieurs événements ont été programmés et conduisent à l'appel du cycle de substitution. Une seule substitution est autorisée par ligne de programme pièce. 2 : Une action synchrone à effet modal a également été programmée dans la ligne du programme avec la substitution du langage CN. 3 : Les variables système \$P_SUB_SPOSIT ou \$P_SUB_SPOSMODE ont été appelées en dehors d'un cycle de substitution.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme CN
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14060	[Canal %1:] Bloc %2 Niveau d'inhibition inadmissible dans l'inhibition sélective de blocs
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un niveau d'inhibition plus grand que 7 a été programmé pour une "inhibition sélective". (Dans le paquet 1, la valeur indiquée pour le niveau d'inhibition est déjà refusée comme erreur de syntaxe par le programme de conversion, c'est-à-dire qu'un seul niveau d'inhibition "Inhiber bloc" MARCHE/ARRÊT est possible).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Entrer un niveau d'inhibition plus petit que 8 (nombre derrière la barre inclinée).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14065	[Canal %1 :] Bloc %2 Erreur dans commande SPRINT/ISOPRINT : code d'erreur %4 Info %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Info additionnelle %4 = Code d'erreur
Description :	Lors de l'interprétation de la commande SPRINT ou ISOPRINT, une erreur a été détectée qui est décrite plus en détail par le paramètre %4. Le paramètre %3 peut contenir des informations complémentaires concernant le problème. Liste des codes d'erreur (paramètre %4) : 1 : descripteur de format non valide %3 détecté 2 : Format %.nP : dépassement de plage lors de la conversion en nombre 32 bits 3 : Format %P : impossible de convertir le caractère %3 dans le code sélectionné par le PM 10750 / \$MN_SPRINT_FORMAT_P_CODE. 4 : La longueur maximale de chaîne de caractères (400 octets) a été dépassée 5 : Commande SPRINT/ISOPRINT programmée avec un nombre non valide de paramètres 6 : Commande SPRINT/ISOPRINT programmée avec un type de données non autorisé 7 : Format %m.nP : dépassement de plage en raison du paramètre n pour PM 10751 / \$MN_SPRINT_FORMAT_P_DECIMAL = 0
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger la commande SPRINT ou ISOPRINT.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14066	[Canal %1 :] Bloc %2 Erreur lors de la sortie sur appareil externe avec la commande %3, code d'erreur : %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Commande de programme pièce %4 = Code d'erreur

Description :	Lors du traitement des commandes ISOOPEN, ISOPRINT, ISOCLOSE ou EXTOPEN, WRITE, EXTCLOSE, une erreur a été détectée qui est décrite plus en détail par le code d'erreur. Liste des codes d'erreur : 1 : impossible d'ouvrir un appareil externe 2 : appareil externe non configuré 3 : appareil externe configuré avec un chemin d'accès non valide 4 : absence de droits d'accès à l'appareil externe 5 : appareil externe déjà occupé en exclusivité 6 : appareil externe occupé avec partage (shared) 7 : longueur de fichier supérieure à LOCAL_DRIVE_MAX_FILESIZE 8 : nombre max. d'appareils externes dépassé 9 : option pour LOCAL_DRIVE non définie 11 : V24 déjà occupé par la fonction Easy Message 12 : indication d'ajout/écrasement en contradiction avec extdev.ini 14 : appareil externe non occupé ou non ouvert 15 : erreur d'écriture sur appareil externe 16 : chemin d'accès externe programmé non valide 21 : erreur de fermeture de l'appareil externe 22 : appareil externe pas intégré (gemountet) 90 : dépassement du temps imparti
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le paramétrage de la commande ISOCLOSE, ISOPRINT ou ISOCLOSE. Voir également le PM 10830 \$MN_EXTERN_PRINT_DEVICE et le PM 10831 \$MN_EXTERN_PRINT_MODE. Vérifier la configuration de l'appareil externe sur la carte CF dans /user/sinumerik/nck/extdev.ini et dans /oem/sinumerik/nck/extdev.ini. Contrôler le raccordement ou le bon fonctionnement de l'appareil externe.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14070	[Canal %1:] Bloc %2 Capacité de mémoire de variables pour appel de sous-programme insuffisante
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un sous-programme appelé ne peut être exécuté (ouvert) parce que la mémoire interne de données devant être définie ne suffit pas ou parce que la capacité mémoire disponible pour les variables locales est trop faible. Cette alarme ne peut survenir qu'en mode MDA.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Analyser la section du programme pièce : 1. A-t-on toujours bien choisi, pour les définitions de variables, le type de données le plus approprié ? (p. ex., REAL mauvais pour les bits de donnée ; BOOL préférable) 2. Est-il possible de remplacer des variables locales par des variables globales ?
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14080	[Canal %1:] Bloc %2 Destination de saut %3 introuvable
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = destination de saut
Description :	Pour les sauts conditionnels et inconditionnels, la destination du saut doit être un bloc du programme ayant une étiquette (nom symbolique à la place du numéro de bloc). L'alarme est déclenchée quand, lors de la recherche dans la direction programmée, aucune destination de saut avec l'étiquette indiquée n'est trouvée. Dans le cas d'un saut en arrière sur un numéro de bloc ou une étiquette, paramétrable avec RET, la destination du saut doit être un bloc avec le numéro de bloc ou l'étiquette (nom symbolique au lieu du numéro de bloc) au sein du programme. Dans le cas d'un saut en arrière sur plusieurs niveaux (paramètre 2), la destination du saut doit être un bloc situé au niveau de programme ciblé. Dans le cas d'un saut en arrière avec une chaîne de caractères comme destination du saut, les caractères de recherche doivent représenter un nom connu dans la commande et dans le bloc et ils ne doivent être précédés que d'un numéro de bloc et/ou d'une étiquette.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Rechercher les causes d'erreur possibles dans le programme pièce : 1. Contrôler si la destination est bien identique à l'étiquette. 2. La direction de saut est-elle correcte ? 3. L'étiquette se termine-t-elle par un ":" ?
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14082	[Canal %1:] Bloc %2 Etiquette %3 Section de programme introuvable
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = étiquette de départ ou de fin
Description :	Le point de départ pour la répétition du programme pièce avec CALL <Nom de programme> BLOCK <Etiquette de départ> TO <Etiquette de fin> n'a pas été trouvé ou la même répétition de programme pièce a été appelée de manière récursive.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier l'étiquette de départ et de fin pour la répétition de programme pièce dans le programme utilisateur.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14085	[Canal %1:] Bloc %2 Instruction non valide
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'instruction 'TML()' doit uniquement être utilisée dans le sous-programme qui remplace l'instruction T.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14088	[Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Position douteuse
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Une position d'axe supérieure à 3.40e+38 incréments a été programmée. Cette alarme peut être inhibée avec le bit 11 dans le PM 11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK. Une position d'axe supérieure à 3.40e+38 incréments a été programmée.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14091	[Canal %1:] Bloc %2 Fonction inadmissible, indice : %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = indice
Description :	Une fonction inadmissible dans le contexte actuel a été programmée ou déclenchée. Cette fonction est codée dans le paramètre "Indice": Indice == 1 : instruction "RET" programmée dans le niveau principal du programme Indice == 2 : conflit "Annulation niveau"/"Effacer nombre exécutions" et "GET implicite" Indice == 3 : conflit démarrage Asup immédiatement après sélection écrasement en mémoire (jusqu'à P3) Indice == 4 : PM10760 \$MN_G53_TOOLCORR = 1 : SUPA/G153/G53 programmé avec G75 Indice == 5 : instruction POSRANGE pas programmée dans une action synchrone Indice == 6 : instruction SIRELAY pas programmée dans une action synchrone Indice == 7 : instruction GOTOF/GOTOB/GOTO programmée avec une variable à chaîne de caractères dans une action synchrone Indice == 8 : application COA "générateur d'usinage" inactive Indice == 9 : correction du rayon d'outil active avec G75 Indice == 10 : niveaux de saut trop nombreux, avec RET(,,xy) sur plusieurs niveaux de programme Indice == 11 : la fonction n'est pas implémentée pour cette variable
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Indice == 1 : remplacer l'instruction "RET" par M17/M30 Indice == 2 : insérer un bloc auxiliaire (p.ex. M99) après l'appel de sous-programme auquel "Annulation niveau"/"Effacer nombre exécutions" se réfère, Indice == 3 : procéder à l'écrasement en mémoire d'un bloc auxiliaire (p.ex. M99), puis démarrer l'Asup (jusqu'à P3) Indice == 4 : si PM10760 \$MN_G53_TOOLCORR = 1: ne pas activer SUPA/G53/G153 dans le bloc G75 Indice == 5 : programmer l'instruction POSRANGE dans une action synchrone Indice == 6 : programmer l'instruction SIRELAY dans une action synchrone Indice == 7 : programmer l'instruction GOTOF/GOTOB/GOTO avec numéro de bloc ou étiquette Indice == 8 : charger l'application COA "générateur d'usinage" Indice == 9 : correction du rayon d'outil active avec G75
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14092	[Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 est un type d'axe erroné
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	L'une des erreurs de programmation suivantes s'est produite : 1. Le mot-clé WAITP(x) "Attendre pour le changement de bloc jusqu'à ce que l'axe de positionnement indiqué ait atteint le point final" a été utilisé pour un axe qui n'est pas un axe de positionnement. 2. G74 "Accostage du point de référence par le programme" a été programmé pour une broche. (Seules les adresses d'axes sont autorisées). 3. Le mot-clé POS/POSA a été utilisé pour une broche. (Le positionnement de la broche nécessite la programmation des mots-clés SPOS et SPOSA). 4. Si l'alarme survient avec la fonction "Taraudage sans porte-taraud compensateur" (G331), les raisons peuvent être les suivantes : - La broche maître ne se trouve pas en asservissement de position. - La broche maître n'est pas la bonne. - La broche maître n'a pas de capteur. 5. Le nom d'axe programmé n'existe plus, par ex. dans le cas de l'utilisation de variables axiales comme indices. Ou bien NO_AXIS a été programmé comme indice. 6. Si 14092 est signalé comme piste lors de l'émission de l'alarme 20140 Action synchrone au déplacement : Déplacement de l'axe de commande, les raisons possibles peuvent être les suivantes : - L'axe se trouve déjà en déplacement sur ordre du programme CN. - Un déplacement forcé est appliqué sur l'axe. - L'axe est actif en qualité d'axe asservi dans un couplage. - Une compensation par interpolation est active sur l'axe, par ex. une compensation thermique. 7. PRESETON/PRESETONS a été programmé pour un axe de canal inconnu.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Corriger le programme pièce en fonction de l'erreur rencontrée. - Programmer SPOS - Avec SETMS, sélectionner la broche maître correcte.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14093	[Canal %1:] Bloc %2 Intervalle trajectoire <= 0 en interpol. polynomiale
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une valeur négative ou la valeur 0 a été programmée avec le mot-clé de définition de longueur de polynôme PL=... en interpolation polynomiale POLY.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Corriger la valeur de PL =
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14094	[Canal %1:] Bloc %2 Un polynôme de degré supérieur à 3 a été programmé pour une interpolation polynomiale
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Le degré d'un polynôme en interpolation polynomiale est donné par le nombre des coefficients programmés pour un axe. Le degré le plus élevé est 3, c'est-à-dire que les axes suivent la fonction : $f(p) = a_0 + a_1 p + a_2 p^2 + a_3 p^3$ Le coefficient a_0 correspond à la position réelle au commencement de l'interpolation et ne se programme pas !
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Réduire le nombre des coefficients. Le bloc polynomial doit avoir au maximum la forme : N1 POLY PO[X]=(1.11, 2.22, 3.33) PO[Y]=(1.11, 2.22, 3.33) N1 PO[n]=... PL=44 n ... descripteur d'axe, 8 axes à interpolation maxi par bloc
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14095 [Canal %1:] Bloc %2 Cercle programmé avec rayon trop petit

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Lors de la programmation du rayon, une valeur trop petite a été introduite : le rayon programmé est plus petit que la demi-distance entre le point de départ et le point d'arrivée.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14096 [Canal %1:] Bloc %2 Conversion de type non permise

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Pendant l'exécution du programme, des données ont été combinées par une affectation de valeurs à des variables ou par une opération arithmétique de telle manière qu'elles doivent faire l'objet d'une conversion dans un autre type. Cela entraînerait le dépassement de la plage de valeurs. Plages de valeurs des différents types de variables : - REAL : Propriété : nombres fractionnaires avec point décimal, plage de valeurs : +/- (2,2*10e-308 ... 1,8*10e308) - INT : Propriété : nombres entiers avec signe, plage de valeurs : -2147483648 ... +2147483647 - BOOL : Propriété : valeur booléenne FALSE, TRUE, plage de valeurs : 0,1 - CHAR : Propriété : 1 caractère ASCII, plage de valeurs : 0 ... 255 - STRING : Propriété : chaîne de caractères (longueur max. en fonction des variables), plage de valeurs : 0 ... 255 - AXIS : Propriété : adresses d'axe, plage de valeurs : identificateur d'axe de canal - FRAME : Propriété : données géométriques, plage de valeurs : --- Vue d'ensemble des conversions de types : - de REAL en : REAL : oui, INT : oui*, BOOL : oui1), CHAR : oui*, STRING : -, AXIS : -, FRAME : - - de INT en : REAL : oui, INT : oui, BOOL : oui1), CHAR : si valeur 0 ...255, STRING : -, AXIS : -, FRAME : - - de BOOL en : REAL : oui, INT : oui, BOOL : oui, CHAR : oui, STRING : -, AXIS : -, FRAME : - - de CHAR en : REAL : oui, INT : oui, BOOL : oui1), CHAR : oui, STRING : oui, AXIS : -, FRAME : - - de STRING en : REAL : -, INT : -, BOOL : oui2), CHAR : slmt si 1 caractère, STRING : oui, AXIS : -, FRAME : - - de AXIS en : REAL : -, INT : -, BOOL : -, CHAR : -, STRING : -, AXIS : oui, FRAME : - - de FRAME en : REAL : -, INT : -, BOOL : -, CHAR : -, STRING : -, AXIS : -, FRAME : oui 1) Une valeur <> 0 équivaut à TRUE, une valeur ==0 équivaut à FALSE. 2) Longueur de la chaîne 0 => FALSE, sinon TRUE. 3) Seulement si 1 seul caractère. Aucune conversion possible à partir des types AXIS et FRAME ni vers les types AXIS et FRAME.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce de manière à éviter le dépassement des plages de valeurs ; modifier par exemple la définition de variables.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14097	[Canal %1:] Bloc %2 STRING ne peut pas être convertie en type AXIS
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La fonction appelée AXNAME - conversion du paramètre transmis de type STRING en un nom d'axe (valeur de retour) de type AXIS - n'a pas trouvé ce descripteur d'axe dans les paramètres machine.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier le paramètre transmis (nom d'axe) de la fonction AXNAME et voir si un axe géométrique, un axe de canal ou un axe machine portant ce nom a été configuré par le biais des paramètres machine : PM10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB PM20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB PM20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB. Choisir la chaîne de caractères de transmission de paramètres en fonction du nom d'axe ; modifier éventuellement le nom de l'axe dans les paramètres machine. (S'il est nécessaire de modifier le nom dans le programme pièce, cette modification doit être validée avec un "Power-On").
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14098	[Canal %1:] Bloc %2 Erreur conversion : aucun nombre valable trouvé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La chaîne de caractères ne représente pas un nombre de type INT ou REAL valide.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce. Il s'agit d'une introduction. Ainsi, avec la fonction prédéfinie ISNUMBER (avec le même paramètre), il existe la possibilité de contrôler si la chaîne de caractères est un nombre.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14099	[Canal %1:] Bloc %2 Résultat de concaténation de chaînes de caractères trop long
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le résultat de la concaténation de chaînes de caractères fournit une chaîne de caractères dont la longueur dépasse la longueur de chaîne de caractères maximale imposée par le système.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce. La fonction STRLEN permet de tester la longueur de la chaîne de caractères représentant la chaîne cumulant tous les caractères avant que la concaténation ne soit effectuée.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14101 [Canal %1:] Bloc %2 Pas de transformation d'orientation active

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Une orientation a été programmée avec des angles d'Euler ou avec un vecteur et aucune transformation d'orientation n'est active ; cela signifie que le mot-clé TRAORI(n) (n ... numéro du groupe de transformation) est manquant.

Exemple de la programmation correcte d'une transformation :

N100 ... TRAORI(1)

N110 G01 X... Y... ORIWKS

N120 A3... B3... C3...

N130 A3... B3... C3...

:

N200 TAFOOF

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Avant d'utiliser la transformation, indiquer avec le mot-clé TRAORI(n) le numéro du groupe de transformation (n entre 1 et 4).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14102 [Canal %1:] Bloc %2 Polynôme de degré supérieur à 5 programmé pour angle du vecteur d'orientation

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Lors d'une interpolation polynomiale pour vecteur d'orientation, un polynôme de degré supérieur à cinq a été programmé.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14103 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur %3 à l'appel de la fonction CORRTRAFO.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de l'erreur

Description :	Une erreur est survenue à l'appel de la fonction CORRTRAFO. Le numéro d'erreur indique la cause de l'erreur. Numéros d'erreur : 1 : Aucune transformation n'est active. 2 : La transformation actuellement active n'est pas une transformation d'orientation. 3 : La transformation d'orientation active n'a pas été définie avec des chaînes cinématiques. 10 : Le paramètre d'appel _CORR_INDEX est négatif. 11 : Le paramètre d'appel _CORR_MODE est négatif. 12 : Renvoi invalide à la section d'une chaîne partielle (position des unités de _CORR_INDEX). La valeur ne doit pas être supérieure au nombre d'axes d'orientation dans la chaîne partielle. 13 : Renvoi invalide à l'axe d'orientation d'une chaîne partielle (position des unités de _CORR_INDEX). La valeur doit être inférieure au nombre d'axes d'orientation dans la chaîne partielle. 14 : Renvoi invalide à une chaîne partielle (position des 10 de _CORR_INDEX). Seules les valeurs 0 et 1 sont autorisées (renvoi à une chaîne Pièce ou Outil). Ce numéro d'erreur se produit également quand la chaîne partielle à laquelle _CORR_INDEX renvoie n'existe pas. 15 : Aucun élément de correction n'est défini dans la section à laquelle le paramètre _CORR_INDEX renvoie (\$NT_CORR_ELEM_P ou \$NT_CORR_ELEM_T). 20 : Mode correction invalide (position des unités de _CORR_MODE). Seules les valeurs 0, 1, 8 et 9 sont autorisées. 21 : Mode correction invalide (position des 10 et/ou des 100 de _CORR_MODE). A la lecture d'une variable système la position des 100 doit toujours être nulle. A la lecture ou l'écriture d'une direction d'axe, seule la position des unités peut être différente de zéro. 30 : La position des 100 de _CORR_MODE est invalide. Seules les valeurs 0 et 1 sont autorisées. 31 : La position des 1000 de _CORR_MODE est invalide. Seules les valeurs 0 et 1 sont autorisées. 40 : Le vecteur de direction qui doit être appliqué comme direction d'axe est le vecteur nul. 41 : Lors de la correction d'un vecteur offset, l'écart par rapport à la valeur actuelle dans au moins une coordonnée doit être supérieur à la valeur maximale spécifiée par la donnée de réglage 41610 \$SN_CORR_TRAFO_LIN_MAX. 42 : Lors de la correction d'un vecteur de direction, l'écart angulaire par rapport à la direction actuelle est supérieur à la valeur maximale spécifiée par la donnée de réglage 41611 \$SN_CORR_TRAFO_DIR_MAX. 43 : La tentative d'écrire une variable système a été refusée en raison de l'absence de droits d'écriture.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier l'appel de fonction
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14104	[Canal %1:] Bloc %2 La transformation n'autorise ni programmation, ni interpolation de vecteurs
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La transformation active de l'orientation n'autorise ni la programmation des vecteurs pour l'orientation d'outil, ni l'interpolation des vecteurs (ORIVECT, ORICONxx, etc.) de l'orientation. La cause réside dans la cinématique réglée pour la transformation qui ne comporte pas suffisamment de degrés de liberté pour représenter une orientation générale de l'outil bien que le nombre d'axes d'orientation (axes rotatifs) serait suffisant pour cela. Cela se produit dans les cinématiques suivantes : Les sens de rotation d'au moins 2 axes d'orientation successifs sont parallèles (voir le PM 24570 \$MC_TRAFO5_AXIS1_x[0..2], le PM 24572 \$MC_TRAFO5_AXIS2_x[0..2] et le PM 24573 \$MC_TRAFO5_AXIS3_x[0..2] (cinématiques à 6 axes)).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme CN et/ou les réglages du paramètre machine
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14106 [Canal %1 :] Bloc %2 Erreur lors de l'appel de la fonction ORISOLH. Code d'erreur %3.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Une erreur s'est produite lors de l'exécution de l'appel de fonction ORISOLH.
La cause de l'erreur est déterminée plus en détail par un code d'erreur :
-2 : Aucune transformation valide (transformation d'orientation 6 axes) n'est active.
-3 : Le premier paramètre de la fonction ORISOLH (_CNTRL) est négatif.
-4 : La position des unités du premier paramètre de la fonction ORISOLH (_CNTRL) n'est pas valide.
-5 : La position des dizaines du premier paramètre de la fonction ORISOLH (_CNTRL) n'est pas valide.
-6 : La position des centaines du premier paramètre de la fonction ORISOLH (_CNTRL) n'est pas valide.
-7 : La position des milliers du premier paramètre de la fonction ORISOLH (_CNTRL) n'est pas valide.
-10 : Lors de l'appel de la fonction ORISOLH, aucun outil n'était actif.
-11 : Une erreur s'est produite lors de l'appel de la fonction ORISOLH (impossible de régler l'orientation demandée).

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme CN

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14107 [Canal %1 :] Bloc %2 Position invalide dans \$NT_ROT_AX_POS[%3,%4].

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Indice de transformation
%4 = Indice d'axe

Description : La position de l'axe rotatif manuel indiqué n'est pas valable, cela signifie qu'elle viole les limites d'axe prescrites dans \$NT_ROT_AX_MIN / \$NT_ROT_AX_MAX.
Cette alarme peut survenir lorsqu'une transformation faisant appel à cet axe a été sélectionnée.
Dans le cas des axes manuels avec denture Hirth, la transformation utilise en interne une position qui a été obtenue en arrondissant la valeur figurant dans \$NT_ROT_AX_POS à la valeur de la position incrémentée suivante. En conséquence, l'alarme peut aussi être délivrée bien que le contenu de \$NT_ROT_AX_POS se situe dans les limites admises, lorsque que la position modifiée utilisée en interne viole ces limites.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme CN

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14108 [Canal %1 :] Bloc %2 Transformation cinématique et porte-outil activés simultanément.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Les transformations qui ont été définies avec des chaînes cinématiques ne peuvent pas être activées simultanément avec des porte-outils orientables.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme CN

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14109	[Canal %1 :] Bloc %2 Mouvement simultané de l'axe linéaire et de l'axe rotatif avec transformation statique de l'orientation.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans le cas d'une transformation statique active de l'orientation, le type d'interpolation CP (code G du groupe 49) n'est pas admis s'il s'agit d'interpoler simultanément des axes linéaires et rotatifs.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme CN : Activer la transformation dynamique de l'orientation. Modifier le code G du groupe 49. Bewegung der Linear- und Rundachsen nicht gleichzeitig sondern sukzessive ausführen.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14110	[Canal %1:] Bloc %2 Angles d'Euler et composantes d'un vecteur d'orientation programmés
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	On a programmé simultanément une orientation avec des angles d'Euler et les composantes d'un vecteur d'orientation. Exemple : N50 TRAORI (1) N55 A2=10 B2=20 C3=50 ; alarme du fait de la programmation avec angles d'Euler et vecteurs d'orientation.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer sans mélanger les genres, c'est-à-dire n'utiliser que les angles d'Euler ou que les vecteurs d'orientation (vecteurs de direction).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14111	[Canal %1:] Bloc %2 Angles d'Euler, vecteur d'orientation et axes de transformation programmés
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	On a programmé simultanément une orientation avec des angles d'Euler ou avec les composantes d'un vecteur d'orientation, ainsi que l'axe machine influencé par l'orientation. Exemple : N50 TRAORI (1) N55 A2=70 B2=10 C2=0 X50 ; alarme déclenchée du fait de la programmation avec angles d'Euler et axes.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer sans mélanger les genres, c'est-à-dire soit uniquement avec les angles d'Euler, soit avec les vecteurs d'orientation, ou annuler la transformation (TRAFOOF) et déterminer l'orientation de l'outil en programmant des axes supplémentaires.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14112	[Canal %1:] Bloc %2 Trajet d'orientation programmé impossible, N° erreur %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro de l'erreur
Description :	Dans la transformation 5 axes, les deux axes d'orientation forment un système de coordonnées constitué de longitudes et de latitudes tendu sur une sphère. Il peut arriver que l'orientation de l'outil ne puisse pas couvrir la sphère dans son intégralité. C'est le cas par exemple lorsque les sens de rotation des deux axes d'orientation ne sont pas perpendiculaires entre eux. D'une manière générale, il se forme alors sur la sphère jusqu'à 2 calottes polaires dont l'orientation n'est pas réglable avec la cinématique de la machine. L'alarme en question se produit dans le cas de la programmation d'une orientation qui se situe en dehors de l'étendue couverte sur la sphère d'orientation. Une orientation qui n'est pas réglable peut être prescrite uniquement par programmation des vecteurs (programmation directe des composantes vectorielles, angle d'Euler ou angle RPY, programmation avec des axes d'orientation virtuels). Par contre, une orientation non réglable ne peut pas se produire dans le cas de la programmation de position d'axes rotatifs. De plus, des orientations intermédiaires non réglables ne peuvent se produire que si l'interpolation des vecteurs est active. Par contre, cela ne peut jamais se produire en cas d'interpolation d'axes rotatifs. Cette alarme ne pourra donc jamais se produire en cas de programmation d'axes rotatifs avec une orientation exécutée par interpolation des axes rotatifs. Le numéro d'erreur indiqué additionnellement permet également de distinguer des situations spéciales : 1: L'étendue des orientations réglables est restreinte certes, cependant elle n'est pas limitée à un plan. C'est le cas par exemple d'une cinématique nutationnelle C/A "normale" avec un axe rotatif incliné de 45 degrés. L'étendue de l'orientation possible est limitée à une demi-sphère. 2: L'étendue d'orientation maximale réglable est réduite à un plan. Cela signifie que l'orientation ne peut être inclinée que dans un plan. Cette situation est fréquemment causée par une configuration erronée involontaire des axes d'orientation. C'est le cas si les axes d'orientation ont été entrés dans un ordre incorrect. Dans une cinématique d'outil par exemple, on a défini l'ordre des axes A/C au lieu de C/A. Si la position de base de l'outil est en Z, l'orientation ne peut basculer que dans le plan YZ. Cela se produit aussi lorsque la direction de base d'un outil est Z dans une cinématique outil-axes C/A.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce et programmer une orientation réglable avec la cinématique de la machine. L'alarme peut aussi être causée par une erreur dans la configuration des axes d'orientation de la transformation. Dans ce cas, il convient de modifier la configuration.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14115	[Canal %1:] Bloc %2 Définition de la surface de la pièce inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Les vecteurs normaux à la surface pointent dans des directions opposées en début de bloc et en fin de bloc.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14116	[Canal %1:] Bloc %2 Programmation absolue de l'orientation avec ORIPATH/ORIPATHS actif
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'orientation a été programmée en absolu (avec p. ex. un vecteur de direction ou un vecteur de rotation) bien que ORIPATH ou ORIPATHS soit actif. Lorsque ORIPATH/ORIPATHS est actif, l'orientation est déterminée par rapport à la tangente au contour et au vecteur normal à la surface à partir de l'angle d'avance, de l'angle latéral et de l'angle de rotation.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14117	[Canal %1:] Bloc %2 aucun angle ou direction de cône programmé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Pour l'interpolation conique de l'orientation (ORICONCW et ORICONCC), il faut programmer soit l'angle d'ouverture, soit le vecteur de direction du cône. Autrement, la modification de l'orientation n'est pas clairement définie.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14118	[Canal %1:] Bloc %2 aucune orientation finale programmée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Aucune orientation finale programmée pour l'interpolation conique de l'orientation. La modification de l'orientation n'est pas clairement définie.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14119	[Canal %1:] Bloc %2 aucune orientation intermédiaire programmée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Pour l'interpolation conique de l'orientation avec ORICONIO, outre l'orientation finale, il faut également programmer une orientation intermédiaire.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14120	[Canal %1:] Bloc %2 Définition plan pour orientation programmée impossible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Les vecteurs d'orientation programmés (vecteurs de direction) au point de départ et au point final du bloc forment un angle de 180 degrés. De ce fait, le plan d'interpolation ne peut être défini. Exemple : N50 TRAORI (1) N55 A3=0 B3=0 C3=1 N60 A3=0 B3=0 C3=-1 ; le vecteur de ce bloc est exactement opposé à celui du bloc précédent.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce de sorte que les vecteurs d'orientation d'un bloc ne soient pas exactement opposés ; p. ex. scinder le bloc en 2 blocs partiels.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14121 [Canal %1:] Bloc %2 Orientation non définie (la distance est annulée)

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Les coordonnées programmées pour la 2ème courbe dans l'espace avec XH, YH, ZH ne définissent pas une orientation de l'outil car la distance à la courbe TCP s'annule.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce de manière que la distance entre les deux courbes ne s'annule pas de manière à définir une orientation de l'outil.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14122 [Canal %1:] Bloc %2 Angle et direction du cône programmés

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Pour l'interpolation conique de l'orientation avec ORICONCW et ORICC, il faut programmer l'angle d'ouverture ou la direction du cône. Les deux ne peuvent pas être programmés en même temps dans un bloc.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14123 [Canal %1:] Bloc %2 Angle d'ouverture du cône trop petit

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Pour l'interpolation conique, l'angle d'ouverture du cône doit être supérieur à la moitié de l'angle entre l'orientation de départ et l'orientation de fin. Autrement, il est impossible de définir un cône.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14124	[Canal %1:] Bloc %2 Tangente de départ pour l'orientation égale à zéro
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Pour l'interpolation conique avec poursuite tangentielle (ORICONTO), la tangente de départ de l'orientation doit être différente de zéro.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14125	[Canal %1:] Bloc %2 Rotation programmée impossible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La rotation programmée de l'orientation d'outil ne peut pas être effectuée.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14126	[Canal %1:] Bloc %2 ORIPATH Lift facteur non admis
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La valeur programmée avec ORIPLF = r n'est pas dans la plage autorisée. Le facteur de relèvement relatif doit se trouver dans l'intervalle $0 \leq r < 1$.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14127	[Canal %1:] Bloc %2 La rotation a été programmée plusieurs fois
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La rotation (3e degré de liberté de l'orientation dans les transformations 6 axes) a été programmée plusieurs fois. La rotation est définie sans ambiguïté par l'une des indications suivantes : - indication des positions de l'axe rotatif qui entrent dans la transformation - indication des angles d'Euler ou des angles RPY (A2, B2, C2) - indication du vecteur normal d'orientation (AN3, BN3, CN3) - indication de l'angle de rotation THETA
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14128 [Canal %1:] Bloc %2 Programmation absolue de la rotation d'orientation avec ORIOTC actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La rotation de l'orientation (3ème degré de liberté de l'orientation pour une transformation à 6 axes) a été programmée alors que le code G ORIOTC est actif. Ceci n'est pas possible car avec ORIOTC actif, la rotation de l'orientation s'effectue par rapport à la tangente à la trajectoire.

Avec ORIOTC, on ne peut programmer que l'angle de rotation THETA qui correspond à l'angle du vecteur de rotation par rapport à la tangente à la trajectoire.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Arrêt interpréteur.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14129 [Canal %1:] Bloc %2 Axes d'orientation et composants d'un vecteur d'orientation programmés

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un angle d'orientation et composants d'un vecteur d'orientation ont été simultanément programmés.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14130 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de valeurs d'initialisation

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Pour l'assignation de valeurs au tableau avec SET, il a été programmé plus de valeurs d'initialisation qu'il n'y a d'éléments dans le tableau.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Réduire le nombre de valeurs d'initialisation.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14131 [Canal %1:] Bloc %2 Programmation d'axes d'orientation et d'angle d'avance/latéral

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : On a programmé simultanément des angles d'orientation avec un angle d'avance ou un angle latéral.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14132 [Canal %1:] Bloc %2 Axes d'orientation mal configurés

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Causes possibles :
- La configuration des axes d'orientation n'est pas compatible avec la cinématique de la machine. Même si par exemple le système de mesure de position n'a pas été défini pour les axes rotatifs.
- Un axe requis comme axe d'orientation est actuellement disponible dans le canal, mais il n'est pas déclaré comme axe en interpolation.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Adapter les paramètres machine.
Préparer les axes d'orientation requis avec GET(..) ou GETD(..).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14133 [Canal %1:] Bloc %2 Code G non permis pour définition orientation

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La programmation d'un code G du 50ème groupe des codes G est autorisée seulement si le PM 21102 \$MC_ORI_DEF_WITH_G_CODE est mis sur TRUE.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Adapter les paramètres machine.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14134 [Canal %1:] Bloc %2 Code G non permis pour l'interpolation de l'orientation : N° erreur %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de l'erreur

Description : L'alarme peut avoir différentes causes qu'il est possible d'identifier avec le numéro d'erreur indiqué :
Les numéros d'erreur peuvent avoir les valeurs suivantes :
1: La programmation d'un code G du 51ème groupe de codes G est autorisée seulement si le PM 21104 \$MC_ORI_IPO_WITH_G_CODE est réglé sur TRUE.
2: Dans le cas de la programmation du code G ORIANGLE issu du 51ème groupe, il est également nécessaire de régler sur TRUE le PM 21102 \$MC_ORI_DEF_WITH_G_CODE.
3. La combinaison du code G ORIANGLE issu du 51ème groupe et du code G ORIAXPOS issu du 50ème groupe n'est pas autorisée.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Adapter les paramètres machine.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14136	[Canal %1:] Bloc %2 Le polynôme d'orientation n'est pas autorisé.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La programmation de polynômes d'orientation n'est pas autorisée, que ce soit pour les angles (PO[PHI], PO[PHI]) ou pour les coordonnées d'un point de référence sur l'outil (PO[XH], PO[YH], PO[ZH]). La programmation de polynômes d'orientation est autorisée uniquement si une transformation d'orientation est activée et si la modification de l'orientation s'effectue par interpolation du vecteur (ORIVECT, ORICONxxx, ORICURVE/ORICURINV), ce qui signifie que la modification de l'orientation ne doit pas s'effectuer par le biais de l'interpolation d'axes (ORIAxes).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme CN
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14137	[Canal %1:] Bloc %2 Les polynômes PO[PHI] et PO[PSI] ne sont pas autorisés.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La programmation d'un polynôme pour les angles PHI et PSI est possible uniquement si l'interpolation de l'orientation s'effectue dans le plan entre l'orientation initiale et l'orientation finale (ORIVECT, ORIPLANE) ou si elle s'effectue sur un cône (ORICONxxx). Lorsque le mode d'interpolation ORICURVE est activé, il n'est pas possible de programmer des polynômes pour les angles PHI et PSI.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme CN
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14138	[Canal %1:] Bloc %2 Les polynômes PO[XH], PO[YH] et PO[ZH] ne sont pas autorisés.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La programmation de polynômes pour les coordonnées d'un point de référence sur l'outil (PO[XH], PO[YH], PO[ZH]) est possible uniquement si le mode d'interpolation ORICURVE/ORICURINV est activé. Si ORIVECT, ORIPLANE, ORICONxxx sont activés, la programmation de polynômes pour les coordonnées XH, YH et ZH est impossible.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme CN
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14139	[Canal %1:] Bloc %2 Le polynôme pour l'angle de rotation PO[THT] n'est pas autorisé.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La programmation d'un polynôme pour l'angle de rotation de l'orientation (PO[THT]) est possible uniquement si elle peut s'appuyer sur la transformation activée.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme CN
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14140 [Canal %1:] Bloc %2 Programmation de la position sans transformation non autorisée.

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une information de position d'une position d'axe a été programmée sans qu'une transformation ne soit active.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Adapter le programme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14144 [Canal %1:] Bloc %2 Déplacement PTP non admis

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un code G PTP a été programmé pour un déplacement qui n'est pas en G0 ni en G1.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Adapter le programme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14146 [Canal %1:] Bloc %2 Déplacement CP ou PTP sans transformation non admis

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un code G CP ou PTP a été programmé pour un déplacement sans qu'une transformation ne soit active.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Adapter le programme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14147 [Canal %1:] Bloc %2 Spline pour orientation pas possible

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Si une orientation est programmée et que BSPLINE est active en même temps, l'interpolation de l'orientation de l'outil doit se faire par l'intermédiaire d'une 2ème courbe dans l'espace. C'est-à-dire que le code G ORICURVE/ORICURINV doit être actif pour l'interpolation de l'orientation.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme CN.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14148	[Canal %1:] Système de référence pour déplacement manuel cartésien non valide
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	La valeur inscrite dans la donnée de réglage SD 42650 \$SC_CART_JOG_MODE pour le système de référence en cas de déplacement manuel cartésien n'est pas valide.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Inscrire une valeur valide dans la donnée de réglage SD 42650 \$SC_CART_JOG_MODE.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14150	[Canal %1:] Bloc %2 Numéro d'organe porte-outil inadmissible programmé ou convenu (PM)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	On a programmé un numéro de support d'outil négatif ou supérieur au PM18088 \$MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Programmer un numéro de support d'outil valide ou adapter le PM18088 \$MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14151	[Canal %1:] Bloc %2 Rotation inadmissible de l'organe porte-outil
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un support d'outil, dont un angle de rotation n'est pas égal à 0, a été activé bien que l'axe de rotation correspondant ne soit pas défini. Un axe de rotation est considéré comme non défini quand ses trois composantes directionnelles sont égales à 0.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Ramener l'angle de rotation à 0 ou définir l'axe de rotation correspondant.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14152	[Canal %1:] Bloc %2 Organe porte-outil : Orientation non valide. Code d'erreur : %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Code d'erreur

Description :	On a tenté de définir une orientation d'outil à l'aide du frame actif, orientation qui n'est pas réalisable avec la cinématique du support d'outil actuel. Ce cas peut se produire quand les deux axes de rotation du support d'outil ne sont pas orthogonaux ou quand le support d'outil comporte moins de deux axes de rotation. Cela peut aussi se produire quand il est nécessaire de régler des positions d'axe rotatif qui violent les limites d'axe correspondantes. Cette alarme fournit un code qui décrit l'erreur avec plus de précision : Le code d'erreur a la signification suivante : 1: Le 1er axe rotatif de la première solution viole la limite inférieure 2: Le 1er axe rotatif de la première solution viole la limite supérieure 10: Le 2ème axe rotatif de la première solution viole la limite inférieure 20: Le 2ème axe rotatif de la première solution viole la limite supérieure 100: Le 1er axe rotatif de la deuxième solution viole la limite inférieure 200: Le 1er axe rotatif de la deuxième solution viole la limite supérieure 1000: Le 2ème axe rotatif de la deuxième solution viole la limite inférieure 2000: Le 2ème axe rotatif de la deuxième solution viole la limite supérieure 3: L'orientation demandée n'est pas réglable avec la configuration donnée des axes Plusieurs codes d'erreur indiquant une violation des limites d'axe peuvent apparaître simultanément. Lors de la violation d'une limite d'axe, le système essaye d'atteindre une position valide par l'addition ou la soustraction de multiples de 360 degrés à l'intérieur des limites d'axe autorisées. Si cela est impossible, aucune définition univoque n'existe indiquant si la limite d'axe inférieure ou supérieure a été violée.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce (TCOABS à la place de TCOFR, activer un autre frame, modifier les données du support d'outil, changer de plan d'usinage G17-G19). S'il n'est pas possible d'effacer l'alarme et si une alarme supplémentaire 14710 fait suite à un RESET, il est alors nécessaire de mettre à 0 le paramètre machine 20126 \$MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14153	[Canal %1:] Bloc %2 Type de porte-outil inconnu : %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = type de porte-outil
Description :	Un type de porte-outil invalide a été introduit dans \$TC_CARR23[]. Seuls sont autorisés : t, T, p, P, m, M.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le contenu des données du porte-outil.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14154	[Canal %1:] Bloc %2 La valeur absolue de la correction fine dans le paramètre %3 du porte-outil orientable %4 est trop élevée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Paramètre non valide du porte-outil orientable %4 = Numéro du porte-outil orientable
Description :	La valeur maximale de la correction fine dans un porte-outil orientable est limitée par le PM 20188 \$MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN pour les grandeurs linéaires et par le PM 20190 \$MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT pour les grandeurs de rotation. Cette alarme ne peut survenir que si la donnée de réglage SD 42974 \$SC_TOCARR_FINE_CORRECTION n'est pas égale à zéro.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Introduire la valeur de correction fine valable.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14155 [Canal %1:] Bloc %2 Définition frame de base inadmissible pour l'offset du porte-outil

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Si la sélection d'un porte-outil amène une modification de l'offset du plateau, une frame de base devra être définie pour prendre en compte ce déplacement ; voir aussi le paramètre machine 20184 (TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le contenu des données du porte-outil 20184 (TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14156 [Canal %1:] Erreur sélection porte-outil après un Reset

Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	Par les réglages dans PM20110 \$MC_RESET_MODE_MASK, il a été demandé qu'un porte-outil orientable actif le reste après un Reset. Pour cela, l'ancien porte-outil orientable est désélectionné puis resélectionné avec des données éventuellement modifiées. Si une erreur apparaît lors de cette resélection, cette alarme est sortie (en tant qu'alerte) et la sélection du porte-outil orientable dans sa position normale est alors tentée. Si cette deuxième tentative est fructueuse, le cycle de Reset est poursuivi sans autre alarme. Il est caractéristique que l'alarme apparaisse lorsque l'ancien porte-outil orientable a été sélectionné avec TCOFR et que les orientations de ses axes ont été modifiées avant le Reset, de telle manière qu'un réglage du frame correspondant ne soit plus possible. Si cette alarme apparaît pour une autre raison, une alarme également affichée en texte clair sera sortie lors de la tentative de sélection de la position initiale.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier le programme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14157 [Canal %1:] Bloc %2 Type d'interpolation inadmissible en MOVt

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'interpolation linéaire ou spline (G0, G1, ASPLINE, BSPLINE, CSPLINE) doit être active en MOVt.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14158 [Canal %1:] Erreur de Reset, porte-outil sélectionné et transformation avec chaînes cinématiques

Paramètres :	%1 = Numéro du canal
---------------------	----------------------

Description :	Tels qu'ils sont réglés, les paramètres machine \$MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE et \$MC_TRAFO_RESET_NAME exigent que pour un Reset ou un Départ CN soient activés à la fois un porte-outil orientable et une transformation définie avec des chaînes cinématiques. Cette combinaison est illicite. Dans un tel cas, le contenu du paramètre machine \$MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE est ignoré, cela signifie qu'un porte-outil orientable n'est pas activé. Cette situation est signalée conjointement avec l'alarme 14156. Le Départ CN n'est cependant pas empêché.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier les deux paramètres machine indiqués.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14159	[Canal %1:] Bloc %2 Plus de deux angles programmés avec ROTS ou AROTS
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Des rotations frame sont décrites à l'aide d'angles solides avec les instructions ROTS ou AROTS. Deux angles au plus peuvent être programmés.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14160	[Canal %1:] Bloc %2 Sélection longueur d'outil sans indication d'un axe géométrique
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Au moins un axe géométrique doit être indiqué si, pour la correction de longueur d'outil avec le mot H et G43/G44 en mode ISO_2, la variante C est activée dans le PM20380 \$MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44 (la longueur d'outil agit sur l'axe programmé).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le PM20380 \$MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44 ou le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14162	[Canal %1:] Bloc %2 Erreur %3 lors de l'activation de la fonction CUTMOD ou CUTMODK
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Code d'erreur

Description :	Une erreur est survenue lors de la prise d'effet de la fonction CUTMOD ou CUTMODK. Le type d'erreur est précisé par le numéro du code d'erreur : Pour les erreurs avec un code d'erreur inférieur à 100, il est possible de déterminer au moyen du PM20125 \$MC_CUTMOD_ERR si l'erreur doit conduire à l'émission d'une alarme et si l'alarme doit seulement être affichée ou déclencher aussi un arrêt du programme. Les erreurs avec un code d'erreur égal ou supérieur à 100 provoquent toujours un arrêt du programme. Code d'erreur : 1 Aucun sens de coupe valide n'est défini pour l'outil actif. 2 Les angles de tranchant (angle de dépouille et angle de porte-outil) de l'outil actif sont tous les deux nuls. 3 La valeur de l'angle de dépouille de l'outil actif est inadmissible (inférieure à 0 degré ou supérieure à 180 degrés). 4 La valeur de l'angle du porte-outil de l'outil actif est inadmissible (inférieure à 0 degré ou supérieure à 90 degrés). 5 La valeur de l'angle de plaquette de l'outil actif est inadmissible (inférieure à 0 degré ou supérieure à 90 degrés). 6 La combinaison Position de tranchant - Angle du porte-outil de l'outil actif est inadmissible (pour les positions de tranchant 1 à 4 l'angle du porte-outil doit être inférieur ou égal à 90 degrés, pour les positions de tranchant 5 à 8 il doit être supérieur ou égal à 90 degrés). 7 La plaquette ne se trouve pas dans le plan d'usinage et l'angle gamma entre la plaquette et le plan d'usinage dépasse la limite supérieure définie par la donnée de réglage SD 42998 \$SC_CUTMOD_PLANE_TOL. 8 La plaquette ne se trouve pas dans le plan d'usinage. La valeur absolue de l'angle alpha dépasse 1 degré. L'angle alpha est l'angle de rotation autour de l'axe de coordonnée perpendiculaire à la fois à l'axe de rotation de l'angle bêta et à l'axe de rotation de l'angle gamma (l'axe X pour G18). 100 La matrice de rotation à utiliser pour le calcul de la modification de la position du tranchant ne décrit pas une rotation pure, car elle contient des fonctions miroir, des homothéties et des cisaillements. 101 Lors de l'activation de CUTMODK, aucune transformation d'orientation valide n'est active. Une transformation 5 ou 6 axes définie avec des chaînes cinématiques doit être active. 102 L'instruction de langage "CUTMODK" a été appelée avec un paramètre non valide. Seuls les paramètres "NEW", "CLEAR", "ON" et "OFF" sont autorisés.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger les données de l'outil actif ou modifier le programme pièce. Alternative pour tous les autres défauts avec des numéros de défaut inférieurs à 100 : Inhiber l'alarme avec le PM20125 \$MC_CUTMOD_ERR.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14165	[Canal %1:] Bloc %2 Le numéro ISO H/D %3 sélectionné ne convient pas à l'outil %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro ISO H/D %4 = Numéro d'outil
Description :	Lorsqu'un numéro H ou D est programmé dans le mode ISO_2 ou ISO_3, il doit figurer dans l'outil actif. L'outil actif peut très bien être le dernier outil mis en place sur la broche maîtresse ou sur le porte-outil maître. Cette alarme est déclenchée si le numéro H ou le numéro D ne figurent pas dans cet outil.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Corriger le numéro H.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14166	[Canal %1:] Bloc %2 Erreur %3 dans la programmation d'un offset de longueur d'outil avec TOFF / TOFFL
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Code d'erreur
Description :	Une erreur s'est produite dans la programmation d'un offset de longueur d'outil avec TOFF ou avec TOFFL. Le type d'erreur est défini plus précisément dans le numéro du code d'erreur : Code d'erreur 1 Il existe au moins une composante de l'offset de longueur d'outil qui a été programmé deux fois dans un bloc (avec TOFF). 2 Il existe au moins une composante de l'offset de longueur d'outil qui a été programmé deux fois dans un bloc (avec TOFFL). 3 Des composantes d'offset de longueur d'outil ont été programmées dans un bloc avec TOFF et avec TOFFL en même temps. 4 Dans la programmation d'un offset de longueur d'outil avec TOFF il est absolument nécessaire d'indiquer un indice, la forme TOFF=.... n'est pas admise. 5 Un indice invalide a été indiqué dans la programmation de TOFFL (valeurs admises 1..3). 6 Un axe invalide a été indiqué comme indice dans la programmation de TOFF. Les seuls axes admis sont des axes géométriques.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le bloc de programme erroné.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14170	[Canal %1:] Bloc %2 Type d'interpolation en correction de longueur d'outil inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un type d'interpolation linéaire doit être actif si une correction d'outil (G43/G44) est activée en mode langage ISO_M.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14180	[Canal %1:] Bloc %2 Numéro H %3 non défini
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro H du mode ISO
Description :	Aucun outil attribué (ISO_M) au numéro H introduit.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14181	[Canal %1:] Bloc %2 Le correcteur d'outil ISO %3 est absent.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro de correcteur
Description :	Important seulement dans le mode ISO2 ou ISO3 : Lors de la sélection du correcteur d'outil avec H ou D : Les correcteurs d'outil 1 - 98 sont les seuls admis dans les modes ISO2 et ISO3. Exception : Le tranchant structuré D1 de l'outil actif peut aussi être sélectionné avec H99 dans le mode ISO2 ou avec la partie correctrice de la sélection d'outil dans le mode ISO3. Lors de la description du correcteur d'outil avec G10 : Les correcteurs d'outil 1 - 98 sont les seuls admis dans les modes ISO2 et ISO3. Le correcteur d'outil H99 ne peut être décrit que dans le mode de programmation Siemens (G290) avec \$TC_DPx[y,z]=.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Corriger le bloc CN et sélectionner le correcteur d'outil autorisé dans la plage 1 à 98.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14182	[Canal %1:] Bloc %2 Des valeurs différentes figurent aux adresses H et D
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Important seulement dans le mode ISO2 : La longueur et le rayon d'outil sont programmés avec H et D. La programmation fait apparaître des numéros de correcteur contradictoires dans les mémoires couplées dédiées aux correcteurs.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Corriger le bloc CN. Ne programmer que H ou D ou la même valeur sous les adresses H et D. Mettre à 1 le bit 6 dans le PM 10890 \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE. Il est alors possible d'écrire des valeurs différentes sous les adresses H et D.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14183	[Canal %1:] Bloc %2 Les adresses H et D doivent être programmées après un correcteur Siemens.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Important seulement dans le mode ISO2 : Un correcteur d'outil selon le mode Siemens se trouve être actif avec D>1 et un correcteur ISO2 est utilisé en plus avec G43, G44, G49. Pour que cela soit possible, il faut aussi sélectionner une correction ISO avec H0 - H99 ou D0-D98. L'alarme est délivrée par ailleurs lorsque bit 6 = 1 dans le PM 10890 \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE : Si la mémoire des correcteurs Siemens a été sélectionnée avec H99 ou si un tranchant a été sélectionné dans le mode Siemens, il faudra resélectionner à la fois le correcteur de longueur d'outil et le correcteur de rayon d'outil lorsqu'il sera fait appel ultérieurement à la mémoire des correcteurs ISO.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Corriger le bloc CN.
Programmer l'adresse H et/ou D dans le bloc.
Si bit 6 = 0 dans le PM 10890 \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, il suffit de programmer une adresse H ou D.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14184 [Canal %1:] Bloc %2 G44 n'est pas possible en liaison avec le correcteur d'outil H99.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Important seulement dans le mode ISO2 :
Le numéro structuré D1 de l'outil actif a été sélectionné avec H99. Ces valeurs de correction ne peuvent pas être prises en compte de manière négative avec G44.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Corriger le bloc CN.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14185 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro D %3 non défini

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro D du mode ISO

Description : Aucun outil attribué (mode langage ISO_M) au numéro D indiqué.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14186 [Canal %1:] Bloc %2 Le mode ISO2 et un porte-outil ou un adaptateur d'outil sont activés en même temps. (identifiant %3)

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = identificateur

Description : Important seulement dans le mode ISO2 :
Il y a tentative d'activer en même temps un correcteur ISO2 et le porte-outil ou l'adaptateur d'outil.
Identifiant 1 : Le correcteur ISO2 est actif (activé dans le mode ISO2) et une tentative est faite d'activer en plus un porte-outil dans le mode Siemens.
Identifiant 2 : Un porte-outil a été activé dans le mode Siemens et une tentative est faite d'activer en plus un correcteur d'outil dans le mode ISO2.
Identifiant 3 : Un adaptateur d'outil a été activé dans le mode Siemens et une tentative est faite d'activer en plus un correcteur d'outil dans le mode ISO2.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Corriger le bloc CN.
 Si identifiant 1 : Sélectionner un correcteur Siemens avant d'activer le porte-outil.
 Si identifiant 2 : Désactiver le porte-outil avec de sélectionner une longueur de correction d'outil dans le mode ISO2.
 Si identifiant 3 : Changer d'outil avant de sélectionner une longueur de correction d'outil dans le mode ISO2 (T=0) ou activer l'outil sans adaptateur.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14196 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur %3 lors de l'interprétation du contenu de \$SC_CUTDIRMOD

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = Numéro de l'erreur

Description : Une erreur s'est produite lors de l'interprétation de la chaîne de caractères contenue dans la donnée de réglage SD 42984 \$SC_CUTDIRMOD. Cette donnée de réglage est toujours lue lorsqu'un nouveau tranchant est sélectionné. Le numéro de l'erreur indique la cause de l'erreur :

- 1 : Chaîne de caractères contenant uniquement des blancs ou un signe algébrique
- 2 : Nom de frame inconnu après \$P_
- 3 : Absence de deux points après le premier nom de frame valide
- 4 : Manque de place dans la mémoire pour la création interne d'un frame
- 5 : Indice de frame invalide
- 6 : Présence d'autres caractères après la chaîne de caractères complète
- 7 : Absence du second nom de frame après les deux points
- 8 : Rotation invalide du frame (les normales à la surface sont pivotées de 90 degrés ou plus entre elles)
- 9 : Concaténation de frames invalide (le premier frame doit se trouver avant le second)
- 10 : Nom d'axe invalide
- 11 : L'axe n'est pas un axe rotatif
- 12 : Chaîne invalide à laquelle il est impossible d'affecter l'un des types de défaut 1 à 11
- 20 : Indication angulaire invalide (valeur numérique)
- 30 : Angle de rotation invalide (pas un multiple entier de 90 degrés)

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Entrer la chaîne de caractères valide dans la donnée de réglage SD 42984 \$SC_CUTDIRMOD.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14197 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro D et numéro H programmés en même temps

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Mot D et mot H sont programmés en même temps.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Réaction d'alarme locale.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14198	[Canal %1:] Bloc %2 Modification du sens de l'outil inadmissible en présence d'un offset
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Si un offset est actif dans le sens de l'outil, un changement de bloc dans lequel a lieu une modification d'affectation entre l'axe offset et les axes du canal, n'est pas admis (changement de plan, changement d'outil fraise <=> outil de tournage, changement d'axe géométrique).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	- Modifier le programme pièce. - Ramener l'offset dans le sens de l'outil à zéro.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14199	[Canal %1:] Bloc %2 Changement de plan inadmissible pour outil avec composante au diamètre
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Si un outil a une composante d'usure ou de longueur qui est prise en compte pour l'axe transversal en tant que valeur de diamètre (bit 0 et/ou bit 1 dans PM20360 \$MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK est à 1) et si le bit 2 de ce paramètre est actuellement à 1, alors l'utilisation de l'outil concerné n'est autorisée que dans le plan actif au moment de la sélection de l'outil. Un changement de plan engendre une alarme.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce. Remettre à 0 le bit 2 du PM20360 \$MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14200	[Canal %1:] Bloc %2 Rayon vecteur négatif
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le rayon vecteur programmé en coordonnées polaires avec le mot-clé RP=... pour indiquer le point final d'un bloc de déplacement avec G00, G01, G02 ou G03 est négatif. Définitions : - Définition du point final de bloc avec l'angle polaire et le rayon polaire à partir du pôle actuel (fonctions préparatoires : G00/G01/G02/G03). - Redéfinition du pôle avec angle polaire et rayon du pôle par rapport au point de référence sélectionné avec la condition G. G110 ... dernier point du plan programmé, G111 ... origine du système de coordonnées pièce courant, G112 ... dernier pôle.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce - seules sont autorisées, pour le rayon polaire, les valeurs absolues positives indiquant la distance entre le pôle actuel et le point final de bloc. (La direction est programmée avec l'angle polaire AP=...).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14210	[Canal %1:] Bloc %2 Angle polaire trop grand
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans la programmation en coordonnées polaires du point final d'un bloc de déplacement avec G00, G01, G02 ou G03, la plage de valeurs de l'angle polaire programmée avec le mot-clé AP=... a été dépassée. La plage de valeurs autorisée est comprise entre -360 et +360 degrés avec une résolution de 0.001 degré. Définitions : - Définition du point final de bloc avec l'angle polaire et le rayon polaire à partir du pôle actuel (fonctions préparatoires : G00/G01/G02/G03). - Redéfinition du pôle avec angle polaire et rayon du pôle par rapport au point de référence sélectionné avec la condition G. G110 ... sur le dernier point du plan programmé, G111 ... sur l'origine du système de coordonnées pièce courant (WKS), G112 ... sur le dernier pôle.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce - la plage de valeurs autorisée pour l'angle polaire est comprise entre -360 et +360 degrés avec une résolution de 0,001 degré.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14250	[Canal %1:] Bloc %2 Rayon du pôle négatif
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans la redéfinition du pôle en coordonnées polaires avec G110, G111 ou G112, le rayon programmé avec le mot-clé RP=... est négatif. Seules les valeurs absolues positives sont admises. Définitions : - Définition du point final de bloc avec l'angle polaire et le rayon polaire à partir du pôle actuel (fonctions préparatoires : G00/G01/G02/G03). - Redéfinition du pôle avec angle polaire et rayon du pôle par rapport au point de référence sélectionné avec la condition G. G110 ... dernier point du plan programmé, G111 ... origine du système de coordonnées pièce courant, G112 ... dernier pôle.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce - seules les valeurs absolues positives indiquant la distance entre le point de référence et le nouveau pôle sont admises pour le rayon du pôle. (La direction est programmée avec l'angle polaire AP=...).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14260	[Canal %1:] Bloc %2 Angle du pôle trop grand
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans la redéfinition du pôle en coordonnées polaires avec G110, G111 ou G112, la plage de valeurs de l'angle de pôle qui a été programmée avec le mot-clé AP=... a été dépassée. La plage de valeurs autorisée est comprise entre -360 et +360 degrés avec une résolution de 0,001 degré. Définitions : - Définition du point final de bloc avec l'angle polaire et le rayon polaire à partir du pôle actuel (fonctions préparatoires : G00/G01/G02/G03). - Redéfinition du pôle avec angle polaire et rayon du pôle par rapport au point de référence sélectionné avec la condition G. G110 ... dernier point du plan programmé, G111 ... origine du système de coordonnées pièce courant, G112 ... dernier pôle.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le programme pièce - la plage de valeurs autorisée pour l'angle polaire est comprise entre -360 et +360 degrés avec une résolution de 0,001 degré.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14270 [Canal %1:] Bloc %2 Pôle mal programmé

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans la définition du pôle, un axe n'appartenant pas au plan d'usinage sélectionné a été programmé. La programmation en coordonnées polaires se rapporte toujours au plan sélectionné avec G17 à G19. Ceci est également valable pour la définition d'un nouveau pôle avec G110, G111 ou G112.

Réaction :
 Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le programme pièce - seuls les deux axes géométriques définissant le plan d'usinage courant peuvent être programmés.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14280 [Canal %1:] Bloc %2 Coordonnées polaires mal programmées

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le point final du bloc indiqué a été programmé à la fois dans le système de coordonnées polaires (avec AP=..., RP=...) et dans le système de coordonnées cartésiennes (adresses d'axe X, Y,...).

Réaction :
 Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le programme pièce - le déplacement d'axe ne doit être programmé que dans un seul système de coordonnées.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14290 [Canal %1:] Bloc %2 Un polynôme de degré supérieur à 5 pour interpolation polynomiale a été programmé

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : En interpolation polynomiale, un polynôme de degré supérieur à 5 a été programmé. Seuls des polynômes du 5ème degré au plus sont autorisés.

Réaction :
 Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14300 [Canal %1:] Bloc %2 Correction par manivelle activée de façon erronée

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	La correction par manivelle a été appelée de manière erronée : - 1. pour les axes de positionnement : - correction par manivelle programmée pour un axe indexé, - aucune position programmée, - FA et FDA programmés pour le même axe dans le bloc. - 2. pour les axes à interpolation : - aucune position programmée, - G60 inactivée, - 1. 1er groupe G erroné (uniquement G01 jusqu'au point intermédiaire du cercle CIP).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14320 [Canal %3:] Axe %4 : Manivelle %1 utilisée deux fois (%2)

Paramètres :	%1 = Numéro de la manivelle %2 = Utilisation %3 = canal %4 = axe
Description :	Alarme d'information signalant la double utilisation de la manivelle désignée : Le second paramètre livre l'explication : 1: Le bloc contenant la correction axiale par manivelle pour cet axe ne peut pas être exécuté, car la manivelle exécute déjà un mouvement DRF pour ce même axe 2: Le bloc contenant la correction de vitesse de la trajectoire ne peut pas être exécuté, car la manivelle exécute déjà un mouvement DRF pour cet axe de la trajectoire 3: Le bloc contenant la manivelle pour contour ne peut pas être exécuté, car la manivelle exécute déjà un mouvement DRF pour cet axe de la trajectoire 4: L'axe de l'AP avec correction axiale par manivelle ne peut pas démarrer immédiatement, car la manivelle exécute déjà un mouvement DRF pour cet axe 5: L'axe est un axe d'oscillation avec correction axiale par manivelle ; le mouvement d'oscillation ne peut pas démarrer immédiatement, car la manivelle exécute déjà un mouvement DRF pour cet axe 6: Le mouvement DRF ne peut pas être exécuté pour cet axe, car une correction axiale par manivelle est déjà activée avec la manivelle pour cet axe 7: Le mouvement DRF ne peut pas être exécuté pour cet axe, car une correction de la vitesse de la trajectoire est déjà activée avec cette manivelle et l'axe appartient à la trajectoire 8: Le mouvement DRF ne peut pas être exécuté pour cet axe, car la manivelle pour contour est déjà activée avec cette manivelle et l'axe appartient à la trajectoire 9: Le mouvement DRF ne peut pas être exécuté pour cet axe, car l'axe est un axe AP avec une correction par manivelle qui est activée avec cette manivelle 10: Le mouvement DRF ne peut pas être exécuté pour cet axe, car l'axe est un axe d'oscillation avec une correction par manivelle qui est activée avec cette manivelle
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Utiliser la manivelle pour un seul objectif à la fois.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

14400 [Canal %1:] Bloc %2 Correction de rayon d'outil active lors changement de transformation

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
---------------------	---

Description :	Un changement de transformation n'est pas autorisé lorsqu'une correction d'outil est active.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Avec G40 et avant de programmer le changement de transformation, programmer une correction de rayon d'outil dans le programme pièce (dans un bloc avec G00 ou G01).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14401	[Canal %1 :] Bloc %2 Transformation inexistante. Erreur %3.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La transformation souhaitée n'est pas disponible. La cause de l'erreur est précisée par le code d'erreur. 1 : Aucune transformation n'est disponible. 2 : Aucune transformation du type "Axe incliné" n'est disponible. 3 : Aucune transformation d'orientation n'est disponible. 4 : Aucune transformation Transmit n'est disponible. 5 : Aucune transformation Tracyl n'est disponible. 6 : Aucune transformation concaténée n'est disponible. 22 : La transformation de type "Axe incliné" souhaitée est introuvable. 23 : La transformation d'orientation souhaitée est introuvable. 24 : La transformation Transmit souhaitée est introuvable. 25 : La transformation Tracyl souhaitée est introuvable. 26 : La transformation concaténée souhaitée est introuvable. 40 : Une tentative d'activation d'une transformation définie avec des chaînes cinématiques a été effectuée. Mais aucune transformation de ce type n'a été débloquée (le PM18866 \$MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS a une valeur nulle). 41 : Aucun nom de transformation (premier paramètre d'appel) n'a été indiqué lors de l'appel de transformation TRAFON. 42 : Une tentative d'activation d'une transformation définie avec des chaînes cinématiques a été effectuée. Mais aucune transformation portant le nom indiqué n'a été trouvée. 43 : Une tentative d'activation d'une transformation définie avec des chaînes cinématiques a été effectuée, mais le nom de cette transformation a été modifié depuis la dernière activation. Les données de transformation modifiées ne prennent effet qu'après NEWCONF ou RESET.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Les codes d'erreur 1 à 6 indiquent que le logiciel requis n'est pas installé dans la commande. La transformation ne peut pas non plus être activée par la définition de paramètres machine ou de données d'option. Pour les autres codes d'erreur : Modifier le programme pièce, programmer uniquement des transformations définies. Vérifier le cas échéant le PM24... \$MC_TRAFO_TYPE.... (affecte la transformation à l'instruction de programme pièce).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14402	[Canal %1:] Bloc %2 Spline active lors du changement de transformation
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un changement de transformation n'est pas permis dans une courbe de type Spline. L'exécution de la séquence de blocs spline doit être préalablement terminée.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14403 [Canal %1:] Bloc %2 Le prétraitement des blocs n'est plus sûrement synchronisé avec l'exécution des blocs

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Les déplacements des axes de positionnement ne peuvent plus être calculés de façon fiable. De ce fait, la position dans le système de coordonnées machine n'est pas connue exactement non plus. Il est donc possible qu'un changement de la multiplicité de la transformation soit exécuté dans le déroulement principal alors qu'il n'a pas été anticipé par la préparation de blocs.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce. Synchroniser la préparation de blocs et le déroulement principal.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

14404 [Canal %1:] Bloc %2 Paramétrage de la transformation non admis

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Une erreur est intervenue lors de la sélection de la transformation.
 Les causes de cette erreur peuvent être les suivantes :

- L'un des axes déplacé pour la transformation n'est pas disponible car :
- il est utilisé par un autre canal (-> le libérer)
- il est utilisé en mode de fonctionnement broche (-> le libérer avec SPOS)
- il est utilisé en mode de fonctionnement POSA (-> le libérer avec WAITP)
- il fait office d'axe de positionnement piloté par l'AP (-> le libérer avec WAITP)
- le paramétrage par le biais des paramètres machine est erroné
- l'affectation des axes ou des axes géométriques pour la transformation est erronée,
- un paramètre machine est erroné (-> modifier les paramètres machine, démarrage à chaud)

Observation : dans certains cas, les axes non libérés ne sont pas signalés par l'alarme 14404, mais par l'alarme 14092 ou l'alarme 1011.

Les causes des erreurs liées à la transformation peuvent être : pour TRAORI : -

TRANSMIT :

- la position courante de l'axe machine ne convient pas à la sélection (par ex. sélection dans le pôle) (-> modifier un peu la position)
- le paramétrage par le biais des paramètres machine est erroné
- une condition propre à l'axe machine n'est pas remplie (par ex. un axe rotatif n'est pas un axe modulo) (-> modifier les paramètres machine, démarrage à chaud)

TRACYL :

le paramètre programmé lors de la sélection de la transformation n'est pas valide.

TRAANG :

- le paramètre programmé lors de la sélection de la transformation n'est pas valide.
- le paramétrage par le biais des paramètres machine est erroné.
- un paramètre est erroné (par ex. TRAANG : valeur angulaire peu favorable) (-> modifier les paramètres machine, démarrage à chaud).

Transformation persistante :

- les paramètres machine pour la transformation persistante sont erronés. (-> Tenir compte des corrélations, modifier les paramètres machine, démarrage à chaud)

Uniquement si le cycle de compilation "Transformation OEM" est actif :

Les axes participant à la transformation doivent être référencés !

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme pièce ou les paramètres machine.
Uniquement si le cycle de compilation "Transformation OEM" est actif :
Avant d'activer la transformation, il faut référencer les axes concernés par la transformation.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14410 [Canal %1:] Bloc %2 Spline active lors de la commutation d'axe géométrique

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un changement de l'affectation des axes géométriques aux axes de canal n'est pas permis dans un contour de type Spline.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14411 [Canal %1:] Bloc %2 Correction de rayon d'outil active lors de la commutation d'axe géométrique

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un changement de l'affectation des axes géométriques aux axes de canal n'est pas permis lorsque la correction de rayon d'outil est active.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14412 [Canal %1:] Bloc %2 Transformation active lors de la commutation d'axe géométrique

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un changement de l'affectation des axes géométriques aux axes de canal n'est pas permis lorsque la transformation est active.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14413 [Canal %1:] Bloc %2 Correction fine d'outil : Basculement axe géométrique/axe de canal inadmissible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un changement de l'affectation des axes géométriques aux axes de canal n'est pas permis lorsque la correction d'outil fine est activée.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14414	[Canal %1:] Bloc %2 Fonction GEOAX : Appel erroné
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Les paramètres utilisés lors de l'appel de la fonction GEOAX(...) sont erronés. Causes possibles : - le nombre de paramètres est impair - un nombre de paramètres supérieur à 6 a été indiqué - un numéro d'axe géométrique inférieur à 0 ou supérieur à 3 a été programmé - un même numéro d'axe géométrique a été programmé plusieurs fois - un même descripteur d'axe a été programmé plusieurs fois - on a tenté d'affecter un axe de canal à un axe géométrique qui a le même nom qu'un axe de canal - on a tenté d'affecter un axe de canal à un axe géométrique qui n'est pas dotée de la fonctionnalité IPO (voir PM30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit 8). - on a tenté d'extraire d'un groupe d'axes géométriques un axe géométrique qui a le même nom qu'un axe de canal.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce ou le bloc concerné.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14415	[Canal %1:] Bloc %2 Positionnement tangentiel : Basculement axe géométrique/axe de canal inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un changement de l'affectation des axes géométriques aux axes de canal n'est pas permis en positionnement tangentiel.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce, supprimer avec TANGDEL la commande tangentielle activée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14420	[Canal %1:] Bloc %2 Axe indexé %3 Frame inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = axe
Description :	L'axe doit être déplacé en tant qu'axe indexé ; un frame est cependant actif, ce qui est interdit par le PM32074 \$MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme pièce. Modifier le PM32074 \$MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14430 [Canal %1:] Bloc %2 L'axe tangentiel %3 ne doit pas être déplacé comme axe de positionnement

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = Nom d'axe,

Description : Un axe en asservissement tangentiel ne peut pas être déplacé comme axe de positionnement.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce, supprimer avec TANGDEL la commande tangentielle activée.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14432 [Canal %1 :] Bloc %2 La longueur de transition pour l'axe tangentiel %3 est trop faible.

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = Nom d'axe,

Description : Pour un axe tangentiel qui fait l'objet d'un couplage au moment de la préparation, il faut indiquer une longueur de transition lors de l'activation du positionnement tangentiel avec TANGON(), sinon les irrégularités éventuelles de l'axe à positionnement tangentiel ne pourront pas être lissées. La longueur de transition doit être supérieure à 1 incrément.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14434 [Canal %1:] Bloc %2 Le trajet de relèvement relatif pour l'axe tangentiel %3 est invalide

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = Nom d'axe

Description : Le facteur r programmé dans TLIFT pour le trajet relatif de relèvement doit être ≥ 0 et < 1 .

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14500 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction DEF ou PROC inadmissible dans le programme pièce

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Les programmes pièce écrits avec des éléments de langage évolués comportent au début une partie définition suivie de la partie programme. La transition entre ces deux parties n'est pas indiquée par une marque spéciale ; il ne doit plus y avoir d'instruction de définition après la 1ère instruction d'exécution du programme.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Programmer les instructions de définition et PROC en début de programme.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14510 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction PROC manque lors de l'appel SP

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans un appel de sous-programme avec transmission de paramètres ("par valeur" ou "par position"), le sous-programme appelé doit commencer par une instruction PROC.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Définition du sous-programme selon le type utilisé.

1. Construction SP traditionnelle (sans transmission de paramètres) :

% SPF 123456

:

M17

2. Construction SP avec mot-clé et nom SP (sans transmission de paramètres) :

PROC UPNAME

:

M17

ENDPROC

3. Construction SP avec mot-clé et nom SP (avec transmission de paramètre par valeur) :

PROC UPNAME (VARNAME1, VARNAME2, ...)

:

M17

ENDPROC

4. Construction SP avec mot-clé et nom SP (avec transmission de paramètre par adresse) :

PROC UPNAME (Typ1 VARNAME1, Typ2 VARNAME2, ...)

:

M17

ENDPROC

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14520 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction PROC inadmissible dans la section définition de données

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'instruction PROC ne peut figurer qu'en début d'un sous-programme.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce en conséquence.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14530 [Canal %1:] Bloc %2 Les instructions EXTERN et PROC ne concordent pas

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Les sous-programmes avec transmission de paramètres doivent être connus du programme avant leur appel dans le programme. Si les programmes sont présents en permanence (cycles fixes), la CN détermine les interfaces d'appel au lancement du système. Dans le cas contraire, programmer une instruction EXTERN dans le programme appelant. Exemple : N123 EXTERN UPNAME (TYP1, TYP2, TYP3, ...) Le type des variables doit concorder impérativement avec celui précisé dans la définition (instruction PROC) ou être compatible avec celui-ci ; le nom peut différer.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier que les variables dans les instructions EXTERN et PROC sont bien du même type et corriger le cas échéant.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14540 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : l'angle limite minimal a été programmé plusieurs fois (tranchant D%3)

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro de tranchant, étiquette
Description :	L'angle limite d'un outil de contour peut être différent de zéro uniquement dans un seul tranchant.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier la définition d'outil.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14541 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : l'angle limite maximal a été programmé plusieurs fois (tranchant D%3)

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro de tranchant, étiquette
Description :	L'angle limite d'un outil de contour peut être différent de zéro uniquement dans un seul tranchant.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier la définition d'outil.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14542 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : l'angle limite minimal n'a pas été programmé

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans la définition d'un outil de contour, n'indiquer aucun angle limite ou bien programmer une seule fois avec précision l'angle limite minimal et l'angle limite maximal.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier la définition d'outil.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14543	[Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : l'angle limite maximal n'a pas été programmé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans la définition d'un outil de contour, n'indiquer aucun angle limite ou bien programmer une seule fois avec précision l'angle limite minimal et l'angle limite maximal.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier la définition d'outil.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14544	[Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : le tranchant D%3 ne se situe pas entre les deux tranchants extrêmes
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro de tranchant, étiquette
Description :	Dans la définition d'un outil de formage avec limitation, les tranchants doivent tous se trouver entre le tranchant qui a l'angle limite minimal et le tranchant qui a l'angle limite maximal, observés dans le sens des aiguilles d'une montre.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier la définition d'outil.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14545	[Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : le tranchant D%3 entoure entièrement le tranchant D%4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro de tranchant, étiquette %4 = numéro de tranchant, étiquette
Description :	Dans la définition d'un outil de contour, on définit des tangentes aux tranchants circulaires successifs. Ceci n'est cependant pas possible lorsqu'un tranchant est entièrement entouré par l'autre.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Modifier la définition d'outil.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14546 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : la définition du tranchant D%3 présente un angle concave

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = numéro de tranchant, étiquette

Description : Le contour d'un outil de contour doit être convexe partout, autrement dit il ne doit présenter aucun endroit incurvé "vers l'intérieur".

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Réaction d'alarme locale.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Modifier la définition d'outil.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14547 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : le total de contrôle est erroné ou inexistant

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le PM20372 \$MC_SHAPED_TOOL_CHECKSUM est à 1 et il n'a été trouvé aucun contour pour lequel les composantes de longueur d'outil et le rayon d'outil sont respectivement égaux à la somme négative des tranchants précédents.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Réaction d'alarme locale.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Vérifier la définition d'outil. Il doit exister un tranchant pour lequel les composantes de longueur d'outil et le rayon d'outil sont égaux à la somme négative des tranchants précédents. Les composantes de longueur d'outil du premier tranchant ne sont pas pris en compte. Lors de la comparaison des composantes, ce sont les sommes composées de la valeur de base et de la valeur d'usure qui sont comparées entre elles et non pas les composantes mêmes.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14548 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : le rayon négatif dans le tranchant D%3 n'est pas autorisé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = numéro de tranchant, étiquette

Description : Les rayons négatifs ne sont pas admis pour les outils de contour, cela signifie que la somme du rayon de base et de la valeur d'usure doit être au moins égale à zéro.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Réaction d'alarme locale.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Vérifier la définition d'outil. Modifier le rayon du tranchant.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14549	[Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : Programmation invalide. Code n° %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Code d'erreur
Description :	La correction du rayon d'outil est activée pour les outils de contour, et une programmation invalide a été détectée. La cause de l'erreur est précisée par le code. 1: Dans le groupe 17 des codes G, KONT est activé lors de l'activation 2: Dans le groupe 17 des codes G, KONT est activé lors de la désactivation 9: Dans le groupe 40 des codes G, CUTCONOF n'est pas activé 10: La reprogrammation de G41 / G42 alors que la correction du rayon d'outil est déjà active n'est pas autorisée 20: Un cercle avec plus d'un tour n'est pas admis 21: Ellipse (le cercle ne se situe pas dans le plan de correction) 23: La développante n'est pas admise 24: La présence de plusieurs polynômes dans un bloc n'est pas admise. Ce type de bloc peut survenir par exemple avec COMPCAD ou G643. 30: L'arrêt du prétraitement des blocs n'est pas admis 41: Le point de départ du premier bloc de correction ne peut être atteint avec aucun des tranchants définis 42: Le point de fin du dernier bloc de correction ne peut être atteint avec aucun des tranchants définis
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme CN.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14550	[Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : modification invalide du contour de l'outil. Code n° %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Code d'erreur
Description :	Dans la correction du rayon d'outil activée pour les outils de contour, un nouvel outil a été activé avec un contour différent. La cause de l'erreur est précisée par un code. Si le code est représenté par un nombre positif, les trois dernières valeurs décimales fournissent le numéro du tranchant dans lequel l'erreur a été détectée, le chiffre des mille décrit la cause plus précisément. -1: l'outil a été supprimé. -2: le nombre des éléments de contour (tranchants) qui décrivent l'outil a changé. 1000: le centre du tranchant a changé. 2000: le rayon du tranchant a changé. 3000: l'angle de départ a changé. 4000: l'angle de fin a changé
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme CN.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14551	[Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : la plage angulaire du tranchant D%3 est supérieure à 359 degrés
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro de tranchant, étiquette
Description :	Un tranchant seul ne doit pas couvrir une plage angulaire supérieure à 359 degrés.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	Vérifier la définition de l'outil
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14600	[Canal %1:] Bloc %2 Tampon de rechargement %3 ne peut pas être créé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom de fichier
Description :	Le tampon de rechargement pour "Exécution de programme" n'a pas pu être créé. Causes possibles : - capacité de mémoire disponible insuffisante (minimum : voir PM18360 \$MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE) - pas de ressources pour communication IHM-NCK disponibles (voir PM18362 \$MN_MM_EXT_PROG_NUM) - le fichier existe déjà
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Libérer de la capacité de mémoire, p. ex. en effaçant des programmes pièce. - Adapter le PM 18360 \$MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE ou le PM 18362 \$MN_MM_EXT_PROG_NUM.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
14601	[Canal %1:] Bloc %2 Tampon de rechargement n'a pas pu être effacé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le tampon de rechargement pour "Exécution de programme externe" n'a pas pu être effacé. Causes possibles : - La communication IHM-AP n'a pas été interrompue
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Lors de POWER ON, tous les tampons de rechargement sont effacés.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
14602	[Canal %1:] Bloc %2 Timeout lors d'un rechargement depuis une source externe
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Après un rechargement de sous-programmes externes (EXTCALL) ou lors de l'exécution depuis une source externe, aucune liaison avec l'IHM n'a pu être établie dans l'intervalle de temps réglé avec PM10132 \$MN_MMC_CMD_TIMEOUT.

Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier la liaison vers l'IHM. - Augmenter PM10132 \$MN_MMC_CMD_TIMEOUT.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14603	[Canal %1:] Bloc %2 Timeout pour exécution de source externe
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Si un programme a été sélectionné pour exécution depuis une source externe, on escompte qu'après le lancement du programme pièce la première ligne du programme puisse être lue dans le tampon de chargement dans les 60 secondes. Si ce n'est pas le cas, l'exécution du programme pièce est interrompue avec alarme 14603 en supposant que la liaison avec l'IHM ou l'appareil externe est perturbée.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier la liaison avec l'IHM et répéter la sélection du programme à exécuter depuis une source externe.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce. - Acquitter l'alarme avec la touche Reset - Répéter la sélection du programme - Lancer le programme pièce

14610	[Canal %1:] Bloc %2 Bloc de correction impossible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une alarme pouvant être supprimée par correction du programme a été transmise. Mais comme l'erreur s'est produite dans un programme qui est traité de l'extérieur, le bloc de correction / la correction de programme ne sont pas possibles.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Arrêter le programme avec Reset - Corriger le programme sur l'IHM ou le PC - Relancer le chargement (avec éventuellement recherche de bloc pour trouver le point d'interruption)
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14615	[Canal %1:] Une erreur est survenue lors de la manipulation de la fonction 'Contrôle de syntaxe' : Identificateur %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = n'est pas utilisé(e) %3 = code d'erreur

Description :	Une erreur est survenue lors de la manipulation de la fonction Contrôle de syntaxe avec les utilitaires PI _N_CHKSEL, _N_CHKRUN, _N_CHKABO et _N_SEL_BL. Le paramètre %3 décrit le défaut avec plus de détails : Valeur 1 : Un numéro de ligne invalide a été transmis avec l'utilitaire PI _N_SEL_BL 2 : Un numéro de ligne invalide a été transmis avec l'utilitaire PI _N_CHKRUN pour la fin de la zone 3 : L'utilitaire PI _N_CHKSEL a été transmis bien qu'une sélection de bloc (utilitaire PI _N_SEL_BL) soit activée pour le programme sélectionnée
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Valeur 1 : Renseigner l'utilitaire PI _N_SEL_BL avec un numéro de ligne correct 2 : Renseigner l'utilitaire PI _N_CHKRUN avec un numéro de ligne correct pour la fin de la zone 3 : Avant de transmettre l'utilitaire PI _N_CHKSEL s'assurer que le canal se trouve à l'état Reset.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

14620 [Canal %1 :] Bloc %2 Erreur lors de l'ouverture du programme %3

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom du programme
Description :	Le programme %3 ne peut pas être exécuté car il a été bloqué par une autre application, par exemple HMI Editor. Raison : le programme %3 se trouve sur un support de données externe (carte CF, lecteur réseau, périphérique USB) et doit être exécuté à partir de celui-ci en mode de fonctionnement EES (Execution from External Storage). Cependant, le programme ne peut pas être traité parce qu'il est ouvert pour écriture par une autre application, par exemple HMI Editor, et que la protection en écriture (WRITE Lock) a été activée pour ce fichier.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Abandonner le programme via un Reset - Fermer l'application ayant activé la protection en écriture (WRITE Lock), soit HMI Editor par exemple, et poursuivre l'exécution du programme avec Départ CN.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14621 [Canal %1 :] Bloc %2 Timeout lors de l'accès au programme externe %3

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom du programme
Description :	Le programme %3 se trouve sur un support de données externe (carte CF, lecteur réseau, périphérique USB). Un timeout s'est produit lors de l'accès au programme. Cause possible de l'erreur : perturbation du réseau.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Le cas échéant, éliminer les perturbations du réseau
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14622	[Canal %1 :] Accès au fichier %2 perturbé pour %3 %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Fichier auquel l'accès était impossible %3 = Fonction utilisée pour l'accès %4 = Message d'erreur
Description :	Le programme se trouve sur un support de données externe (carte CF, lecteur réseau, périphérique USB). Une erreur s'est produite lors de l'accès au programme. Cause possible de l'erreur : défaillance du réseau.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Le cas échéant, éliminer les perturbations du réseau
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
14623	La bibliothèque EES n'existe pas
Description :	La bibliothèque EES n'existe pas, il n'est pas possible d'exécuter des programmes pièces avec EES.
Réaction :	Canal pas prêt. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Charger la bibliothèque EES
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
14624	La bibliothèque EES est incompatible.
Description :	La bibliothèque EES est incompatible, l'exécution de programmes pièce avec EES est impossible.
Réaction :	Canal pas prêt. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Changer la bibliothèque EES
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
14625	[Canal %1:] Bloc %2 Problèmes d'accès au fichier %3 en mode EES
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Fichier auquel l'accès était impossible
Description :	Le programme se trouve sur un support de données externe (lecteur réseau, périphérique USB). Des problèmes sont apparus lors de l'accès au programme. Cause possible de l'erreur : perturbation du réseau.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- éliminer les perturbations du réseau le cas échéant et poursuivre le programme
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14650	[Canal %1:] Bloc %2 Instruction SETINT avec entrée ASUP invalide
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Les sous-programmes asynchrones (ASUP) sont des sous-programmes dont l'exécution est déclenchée par un signal d'entrée au niveau du matériel (routine d'interruption lancée par une entrée rapide NCK). Le numéro de l'entrée NCK doit être compris entre 1 et 8. Dans l'instruction SETINT, ce numéro sera doté d'une priorité de 1 à 128 (1 correspond à la priorité la plus élevée) à l'aide du mot-clé PRIO = ... Exemple : Le sous-programme AB-HEB_ Z ayant la priorité la plus élevée doit être lancé lorsque le signal passe à 1 sur l'entrée 5 du NCK. N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z Restriction pour logiciel AP2xx : le numéro de l'entrée NCK doit être 1 ou 2.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer l'entrée NCK de l'instruction SETINT avec une valeur qui ne doit être ni inférieure à 1 ni supérieure à 8.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14660	[Canal %1:] Bloc %2 Instruction SETINT avec priorité invalide
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le numéro de l'entrée NCK doit être compris entre 1 et 8. Dans l'instruction SETINT, ce numéro sera doté d'une priorité de 0 à 128 (1 correspond à la priorité la plus élevée) à l'aide du mot-clé PRIO = ... Exemple : Le sous-programme ABHEB_ Z ayant la priorité la plus élevée doit être lancé lorsque le signal passe à 1 sur l'entrée 5 du NCK. N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z Restriction pour logiciel AP2xx : le numéro de l'entrée NCK doit être 1 ou 2.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer la priorité de l'entrée NCK avec une valeur qui ne doit pas être inférieure à 1 ni supérieure à 128.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14700	[Canal %1:] Bloc %2 Dépassement du temps imparti lors de l'ordre à interpréteur
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le temps imparti a été dépassé pour des ordres internes à la commande tels que SELECTION (sélection de programme pièce), RESET (reset de canal), REORG (réorganisation du tampon de prétraitement des blocs) et NEWCONFIG (modification des paramètres machine spécifiques à la configuration = démarrage à chaud). Le temps imparti a été dépassé pour des ordres internes à la commande tels que la sélection d'un programme pièce, un Reset ou une modification des paramètres machine spécifiques à la configuration.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel / le service après-vente habilité. Si l'erreur a été provoquée par une surcharge momentanée du système (p. ex. dans le domaine IHM ou dans des applications OEM), une répétition du programme/des manipulations peut suffire pour que l'ordre soit exécuté sans erreur. Sinon, créer, à l'aide du message d'erreur, une demande d'assistance (Support Request) sous : http://www.siemens.com/automation/support-request
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

14701	[Canal %1:] Bloc %2 Nombre de blocs CN disponibles réduit de %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nombre de blocs CN non disponibles
Description :	Il a été constaté après un Reset que le nombre de blocs disponibles s'est réduit par rapport au Reset précédent. La cause est, dans ce cas, imputable à une erreur système. L'exécution du programme pièce peut être poursuivie après acquittement de l'alarme. Si le nombre de blocs rendus indisponibles devient inférieur à PM28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, alors l'alarme POWERON 14700 est émise.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Même démarche que dans le cas d'une erreur système.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
14710	[Canal %1:] Bloc %2 Erreur pendant la séquence d'initialisation dans fonction %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = indice de la fonction en cause
Description :	Après démarrage de la commande, RESET (du programme) et START (du programme), des blocs d'initialisation sont créés (ou non) en fonction des PM20110 \$MC_RESET_MODE_MASK et PM20112 \$MC_START_MODE_MASK. Des erreurs peuvent alors survenir du fait de réglages erronés de paramètres machine. Ces erreurs sont signalées par les mêmes alarmes que celles qui sont signalées lorsque la fonction est programmée avec des erreurs dans le programme pièce. Cette alarme supplémentaire est générée pour indiquer qu'une erreur se rapporte à la séquence d'initialisation. Le paramètre %3 indique la fonction responsable du déclenchement de l'alarme : Démarrage de la commande et RESET (programme) : Valeur : 0: erreur lors de la synchronisation entre préparation et exécution des blocs 1: erreur lors de la sélection correction de longueur d'outil 2: erreur lors de la sélection transformation 3: erreur lors de la sélection décalage d'origine Au lancement du système, il y a aussi chargement des définitions de macro-instructions et des interfaces de cycles. Toute erreur survenant lors de cette opération est signalée par la valeur 4 ou la valeur 5. 6: erreur lors de la création des zones de protection 2 1/2 D au moment du démarrage. Départ (programme) : Valeur 100: erreur lors de la synchronisation entre préparation et exécution des blocs 101: erreur lors de la sélection correction de longueur d'outil 102: erreur lors de la sélection transformation 103: erreur lors de la sélection broche synchrone 104: erreur lors de la sélection décalage d'origine 105: Erreur après WRITE-Lock sur le programme sélectionné Si la gestion d'outils est activée, il est en particulier possible qu'un outil interdit, devant malgré tout être activé, se trouve dans la broche ou l'organe porte-outil. Lors de RESET, ces outils sont activés automatiquement. Il est possible de régler par PM22562 \$MC_TOOL_CHANGE_ERROR_MODE si, lors d'un DEPART, une alarme doit être générée ou si une stratégie pour éviter l'alarme sera sélectionnée automatiquement. Si le paramètre 3 contient des valeurs allant de 200 à 203, cela signifie que pour certaines commandes (Départ ASUP, sélection écrasement mémoire, Teachin) le nombre de blocs CN est insuffisant pour la préparation des blocs. Remède: Augmenter le PM28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP.

Réaction :	Arrêt interpréteur. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Pour le paramètre %3 = 0 -3 : Si la ou les alarmes surviennent lors de RESET : Vérifier les réglages des paramètres machine PM20110 \$MC_RESET_MODE_MASK, PM20120 \$MC_TOOL_RESET_VALUE, PM20121 \$MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE, PM20122 \$MC_TOOL_RESET_NAME (uniquement si gestion d'outils activée), PM20130 \$MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE, PM20132 \$MC_SUMCORR_RESET_VALUE, PM20126 \$MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE, PM20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES, PM20154 \$MC_EXTERN_GCODE_RESET_VALUES, PM20140 \$MC_TRAFO_RESET_VALUE, PM21330 \$MC_COUPLE_RESET_MODE_1, PM24002 \$MC_CHBFRAME_RESET_MASK Pour le paramètre %3 = 100 - 104 : Vérifier le réglage du paramètre machine PM20112 \$MC_START_MODE_MASK et des paramètres machine mentionnés sous '..._RESET...'. Si la gestion d'outil est activée, retirer éventuellement du porte-outil/broche l'outil mentionné dans l'alarme correspondante ou supprimer l'état 'interdit'. Pour le paramètre %3 = 4 ou 5 : Vérifier les définitions des macro-instructions dans _N_DEF_DIR. Vérifier les répertoires des cycles _N_CST_DIR et _N_CUS_DIR. Pour le paramètre %3 = 6 : Une alarme 18002 ou 18003 a été émise additionnellement. Cette alarme contient le numéro de la zone de protection définie de façon erronée et une identification de l'endroit où se trouve l'erreur dans la définition de la zone de projection. Corriger en conséquence les variables système. Pour le paramètre %3 = 200 à 203 : Augmenter le PM28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14711	[Canal %1:] Sélection de la transformation impossible du fait de la non-disponibilité de l'axe %2
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	En raison de la configuration des paramètres machine PM20110 \$MC_RESET_MODE_MASK et PM20140 \$MC_TRAFO_RESET_VALUE, une transformation doit être sélectionnée par un Reset ou par un redémarrage de la commande. Cela n'est cependant pas possible, car l'axe %2 nécessaire à cette fin n'est pas disponible. Cause possible : l'axe est déjà sollicité par un autre canal ou par l'AP.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Avec l'instruction GET, chercher l'axe %2 dans le canal où devra être sélectionnée la transformation. - Sélectionner la transformation avec une instruction du programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14712	[Canal %1:] Erreur lors de la sélection de JOG-Retract : Code d'erreur %4 Info %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = n'est pas utilisé(e) %3 = Info additionnelle %4 = Code d'erreur

Description :	Une erreur s'est produite lors de la sélection de JOG-Retract. Cette erreur est décrite plus précisément avec le code d'erreur (paramètre %4) : Liste des codes d'erreur : 1: pas de données Retract disponibles 2: sélection alors qu'un tournage conique est activé 3: erreur pendant la préparation des blocs d'initialisation. L'information additionnelle (paramètre %3) indique l'étape de l'initialisation où l'erreur s'est produite. L'alarme émise juste avant se rapporte également à cette étape de l'initialisation : 100 : erreur de synchronisation entre préparation et exécution des blocs 101 : erreur de sélection de la correction de longueur d'outil 102 : erreur de sélection de la transformation 103 : erreur de génération du frame d'outil 104 : erreur de génération du bloc de taraudage 105 : erreur de permutation des axes géométriques 4: la position de l'axe indiqué dans l'information additionnelle n'est pas à l'état "synchronisé" ou "restauré" 5: l'axe indiqué dans l'information additionnelle est déjà occupé par JOG-Retract dans un autre canal 6: l'axe géométrique indiqué lors de la sélection de JOG-Retract n'existe pas 7: le bit 0 du PM 20110 \$MC_RESET_MODE_MASK n'est pas mis à 1. 8: le filetage est activé. Le sens du filet ne peut pas être assigné sans équivoque à un axe JOG
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Les conditions suivantes doivent être remplies avant la sélection de JOG-Retract : - L'exécution d'un programme avec correction d'outil active a été interrompue par un Reset ou un PowerOff - Le signal de l'AP DB3300.DBX4005.5 (données Retract disponibles) ou la variable OPI retractState, bit 1, ont été activés - Le mode de fonctionnement JOG est actif - Le canal dans lequel JOG-Retract devrait être sélectionné est à l'état Reset - La fonction "Tournage conique" ne doit pas être active pour la sélection de JOG-Retract - Pour les axes impliqués dans la transformation, il doit exister des positions d'axe synchronisées ou restaurées Le cas échéant, activer la restauration des positions pour capteurs incrémentaux (PM 34210 \$MA_ENC_REFP_STATE[]=3) - Le bit 0 du PM 20110 \$MC_RESET_MODE_MASK doit être à 0 (valeur par défaut) En cas de défaut, effectuer un Reset pour acquitter l'alarme. Si les conditions indiquées précédemment sont satisfaites, la sélection peut être renouvelée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14750 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de fonctions auxiliaires programmées

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Plus de 10 fonctions auxiliaires ont été programmées dans un bloc CN.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier si toutes les fonctions auxiliaires programmées dans le bloc sont bien nécessaires ; il n'est pas utile de répéter les fonctions modales. Programmer un bloc spécial pour les fonctions auxiliaires ou répartir les fonctions auxiliaires dans plusieurs blocs.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14751	[Canal %1:] Bloc %2 Pas assez de ressources pour actions synchrones au déplacement (identificateur : %3)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = identificateur
Description :	Pour l'exécution des actions synchrones au déplacement, des ressources configurées avec les PM28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, PM28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP, PM28251 \$MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS, PM28250 \$MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS et PM28253 \$MC_MM_NUM_SYNC_STRINGS sont nécessaires. Si ces ressources sont insuffisantes pour l'exécution du programme pièce, ceci est signalé par cette alarme. Le paramètre %3 indique quelles sont les ressources épuisées : Identificateur <= 2 : augmenter PM28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE ou PM 28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP Identificateur > 2 : augmenter PM28250 \$MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS, PM28251 \$MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS Identificateur 7 : augmenter PM28253 \$MC_MM_NUM_SYNC_STRINGS
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce ou augmenter les ressources.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14752	[Canal %1:] Bloc %2 Conflit DELDTG STOPREOF
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans un bloc d'actions synchrones se rapportant à un bloc de déplacement, on a programmé à la fois un DELDTG (effacement de la distance restant à parcourir) et un STOPREOF (arrêt du prétraitement des blocs).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Les fonctions DELDTG et STOPREOF s'excluent mutuellement dans un bloc.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14753	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 type d'interpolation non admissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn
Description :	Le type d'interpolation activé (p. ex. interpolation 5 axes) n'est pas admis pour l'action synchrone au déplacement ou pour la fonction "Plusieurs avances".
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14754	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Type d'avance incorrect
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn
Description :	Le type d'avance activé n'est pas admis pour l'action synchrone au déplacement ou pour la fonction "Plusieurs avances".
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14756	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Valeur incorrecte
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn
Description :	Affectation : valeur non admissible. Lors de l'affectation d'une procédure ou d'une fonction à une variable ou à un paramètre de transfert, un dépassement vers le haut ou vers le bas de la plage de valeurs a été détecté.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce. Tenir compte de la plage de valeurs de la variable ou du paramètre de transfert
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14757	[Canal %1:] Bloc %2 Actions synchrone au déplacement et type erroné
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La combinaison programmée entre l'action et le type de l'action synchrone au déplacement n'est pas admissible : - RET uniquement autorisé dans le cycle technologique - Fonction "plusieurs avances" non autorisée dans le cycle technologique - Sortie de fonctions H et M non autorisée avec WHENEVER, FROM et DO - MEASA / MEAWA / MEAC non autorisés avec WHENEVER, FROM et DO - DELDTG et STOPREOF uniquement autorisés dans une action synchrone sur un bloc avec WHEN et EVERY - PRESETON / PRESETONS à utiliser uniquement en relation avec WHEN ou EVERY
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14758	[Canal %1:] Bloc %2 Valeur programmée indisponible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Les variables de synchronisation \$AA_LOAD, \$AA_TORQUE, \$AA_POWER et \$AA_CURR sont activées par le PM 36730 \$MA_DRIVE_SIGNAL_TRACKING. La variable système \$VA_IS : position réelle sûre est seulement disponible quand le PM 36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE est à 1 et quand l'option \$ON_NUM_SAFE_AXES a été réglée sur une valeur suffisamment grande.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme ou les paramètres machine.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14759	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement et mauvais type d'axe
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans le cas de plusieurs avances, au moins un axe géométrique d'une durée de fin d'étincelage ou d'une course de retour de déplacement doit être programmé. Si de plus des axes synchrones figurent dans le bloc, alors dans le cas de plusieurs avances, l'avance des axes synchrones est également implicitement ajustée. Il n'y a pas de course de retour pour les axes synchrones. Après la course de retour ou en fin de durée d'étincelage, les axes synchrones sont pourtant aussi soumis à l'effacement de la distance restant à parcourir. Cette alarme n'est plus utilisée à partir de P3.2.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer l'axe en tant qu'axe de positionnement avec une avance axiale, une course de retour ou une durée de fin d'étincelage.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14760	[Canal %1:] Bloc %2 Fonction auxiliaire d'un groupe programmée plusieurs fois
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Les fonctions M et H peuvent être regroupées en toute liberté selon les besoins par le biais des paramètres machine. Ici, les fonctions auxiliaires sont groupées de telle façon que plusieurs fonctions d'un même groupe s'excluent mutuellement. Au sein d'un groupe, une seule fonction auxiliaire est pertinente et autorisée.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Ne programmer qu'une seule fonction auxiliaire dans un groupe à fonctions auxiliaires. (Répartition dans les groupes, voir manuel de programmation du constructeur de machines).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14761	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : Fonction DELDTG inadmissible si correction de rayon active
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'effacement rapide de la distance restant à parcourir à partir d'actions synchrones au déplacement avec DELDTG n'est pas autorisé quand la correction de rayon d'outil est activée.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Désactiver la correction du rayon d'outil avec l'effacement rapide de la distance restant à parcourir et la réactiver ensuite ou bien
à partir de la version logicielle 4.3 : "Effacement de la distance restant à parcourir sans préparation".

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14762 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de variables AP programmées

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le nombre de variables AP programmées dépasse le nombre maximal admis.
Pour l'écriture rapide de variables AP, un élément est requis pour chaque procédure d'écriture.
Si le nombre de procédures d'écriture dépasse le nombre d'éléments disponibles, le transfert des blocs doit être assuré (déclencher le cas échéant un arrêt prétraitement blocs) ou, si disponible, augmenter le PM28150
\$MC_MM_NUM_VDIVAR_ELEMENTS

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce ou, le cas échéant, le paramètre machine.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14769 [Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 Fonction auxiliaire implicite %4 Tampon saturé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de broche
%4 = Numéro de fonction auxiliaire

Description : Un bloc CN ne peut pas recevoir plus de 5 fonctions auxiliaires de type "M". La limite supérieure est représentée par la somme des fonctions auxiliaires M programmées et générées implicitement. Les fonctions auxiliaires M19 et M70 sont générées implicitement lorsque le bit 19 pour M19 et/ou le bit 20 pour M70 est à 1 dans le PM 35035
\$MA_SPIND_FUNCTION_MASK. M19 est générée conformément à la configuration de SPOS et SPOSA. Il en va de même pour M70 et le passage dans le mode axe. L'extension de l'adresse correspond au numéro de broche tel qu'il est envoyé à l'AP.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Répartir sur plusieurs blocs les fonctions auxiliaires M et les fonctions de broche qui génèrent M19 et M70 de manière implicite.
- Désactiver le bit 19 et/ou le bit 20 dans le PM 35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK pour les fonctions auxiliaires implicites qui ne sont pas requises.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14770 [Canal %1:] Bloc %2 Fonction auxiliaire mal programmée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Le nombre maximal de fonctions auxiliaires par bloc a été dépassé ou on a programmé plus d'une fonction auxiliaire du même groupe de fonctions auxiliaires (fonctions M et S). Pour les fonctions auxiliaires définies par l'utilisateur, le nombre maximal de ces fonctions auxiliaires par groupe est défini dans les réglages système NCK, par le biais du PM11100 \$MN_AUXFU_MAXNUM_GROUP_ASSIGN pour toutes les fonctions auxiliaires (valeur standard : 1). Pour chaque fonction auxiliaire définie par l'utilisateur et devant être affectée à un groupe, l'affectation se fait par le biais de 4 paramètres machine spécifiques aux canaux. Retour d'Asup avec M02/M17/M30, le code M n'étant pas le seul contenu du bloc. Ceci n'est pas autorisé si Asup a interrompu un bloc avec WAITE, WAITM ou WAITMC. Remède : Programmer M02/M17/M30 seul dans le bloc ou le remplacer par RET. 22010 AUXFU_ASSIGN_TYPE : type fonction auxiliaire, p.ex. M 22000 AUXFU_ASSIGN_GROUP : groupe désiré 22020 AUXFU_ASSIGN_EXTENSION : extension éventuellement requise 22030 AUXFU_ASSIGN_VALUE : valeur fonction
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce - au max. 16 fonctions auxiliaires, 5 fonctions M par bloc, 1 fonction auxiliaire par groupe.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14780	[Canal %1 :] Bloc %2 L'option '%3<OPTNX>' n'est pas activée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Description succincte de l'option
Description :	Une option non débloquée a été utilisée dans le bloc. L'option désignée ou une option équivalente est requise pour l'exécution de l'action.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce, installer l'option. Comparer à cet effet les données d'options disponibles et/ou (si présent) l'image des licences de votre commande
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14781	[Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 L'option '%4<OPTNX>' n'est pas activée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = Description succincte de l'option
Description :	Action synchrone au déplacement : une option non débloquée a été utilisée. L'option désignée ou une option équivalente est requise pour l'exécution de l'action.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier l'action synchrone au déplacement, mettre à niveau l'option. Pour ce faire, comparer les données d'option disponibles et/ou (si elle est disponible) la vue des licences de votre commande.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14782	[Canal %1:] Bloc %2 Une fonction non activée a été utilisée (identificateur %3)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Identificateur fin
Description :	Une fonction non activée est utilisée dans le bloc Identificateur Description succincte 1 Transformation 2 Outil, n° H 3 Zones de protection 3D 4 Gest. outils Multitools 5 COMPSURF et \$MC_MM_NUM_SURF_LEVELS=0
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Modifier le programme pièce. - Activer la fonction.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14783	[Canal %1:] Bloc %2 Le groupe de limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées n'est pas activé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une tentative est faite dans le bloc pour activer un groupe de limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées. Ce groupe n'est cependant pas mis en place (cf. PM28600 \$MC_MM_NUM_WORKAREA_CS_GROUPS)
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. L'exécution du programme CN est suspendue. Il est possible de modifier le code G du groupe WALCS01 - WALCS10.
Remède :	- Modifier le programme pièce. - Activer plus de limitations de la zone de travail spécifiques au système de coordonnées.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14784	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Fonction impossible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn
Description :	Impossible d'exécuter la fonction :
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14790	[Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 programmé par l'AP
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = axe
Description :	Un axe déjà déplacé par l'AP a été programmé dans un bloc.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Modifier le programme pièce, ne pas utiliser cet axe. - Arrêter le déplacement de l'axe par l'AP ; modifier le programme pièce (insérer WAITP).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14800	[Canal %1:] Bloc %2 Vitesse tangentielle programmée inférieure ou égale à zéro
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une valeur nulle ou une valeur F ou FZ négative a été programmée en liaison avec les fonctions G93, G94, G95 ou G96. La vitesse tangentielle doit se trouver dans la plage de valeurs 0,001 à 999 999,999 [mm/min, mm/tr, mm/dent, degré/min, degré/tr] pour le système d'introduction métrique et entre 0,000 1 et 39 999,999 [inch/min, inch/tr, inch/dent] pour le système d'introduction anglo-saxon.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	La vitesse tangentielle (somme géométrique des composantes de vitesse des axes géométriques concernés) doit être programmée dans les limites des valeurs indiquées.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14810	[Canal %1:] Bloc %2 Vitesse négative programmée pour axe de positionnement %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = axe
Description :	Une avance négative (valeur FA) a été programmée pour l'axe indiqué agissant actuellement comme axe de positionnement. La vitesse de positionnement doit être programmée dans la plage de valeurs comprise entre 0,001 et 999 999,999 [mm/min, degré/min], pour le système d'introduction métrique et entre 0,000 1 et 39 999,999 9 [inch/min, inch/tr] pour le système d'introduction anglo-saxon.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer la vitesse de positionnement dans les limites indiquées.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14811	[Canal %1:] Bloc %2 Plage de valeurs erronée pour valeur programmée de la dynamique de l'axe/ broche %3, N° erreur %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Axe, broche %4 = numéro d'erreur

Description :	La plage des valeurs admises pour l'entrée d'une dynamique programmable n'a pas été respectée. Les causes de l'erreur peuvent être les suivantes : 1: La valeur programmée avec VELOLIM ou VELOLIMA pour la vitesse d'axe se situe en dehors de la plage autorisée. La plage autorisée pour VELOLIM s'étend de 1 à 100 pour cent et de 1 à 200 pour cent pour VELOLIMA. 2: La valeur programmée avec ACC ou ACCLIMA pour l'accélération d'axe se situe en dehors de la palge admise de 1 à 200 pour cent. 3: La valeur programmée avec JERKLIM ou JERKLIMA pour l'à-coup se situe en dehors de la plage admise de 1 bis 200 pour cent.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Adapter la plage de valeurs en tenant compte des indications du manuel de programmation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14812 [Canal %1:] Bloc %2 SOFTA est impossible pour l'axe %3

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = axe
Description :	Pour un axe, on tente de régler SOFT comme type de pilotage du déplacement. Or ceci est impossible car une caractéristique d'accélération avec coude a été sélectionnée pour cet axe via un paramètre machine.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce ou les paramètres machine.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14815 [Canal %1:] Bloc %2 Modification programmée du pas de vis négative

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La modification programmée du pas de vis est négative.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger valeur assignée. La valeur F programmée doit être supérieure à zéro. Zéro est autorisé, cependant sans effet.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14820 [Canal %1:] Bloc %2 Vitesse rot. maxi négative programmée pour vitesse coupe constante

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une vitesse de rotation de broche maximale peut être programmée avec le mot-clé LIMS=...pour la fonction "Vitesse de coupe constante G96". Les valeurs autorisées sont comprises entre 0,1 et 999 999,9 [tr/min].
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer la vitesse de rotation maximale de la broche pour la vitesse de coupe constante dans les limites indiquées ci-dessus. Le mot-clé LIMS a une action modale et peut être programmé soit devant, soit dans le bloc contenant la sélection de la vitesse de coupe constante.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14824	[Canal %1:] Bloc %2 Conflit VPM
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	On a programmé simultanément la vitesse périphérique de meule VCM et la vitesse de coupe constante G96 S... pour une même broche.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14840	[Canal %1:] Bloc %2 Plage de valeurs erronée vitesse de coupe constante
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La vitesse de coupe programmée se situe en dehors de la plage de valeurs autorisée. Plage de valeurs métrique : 0,01 à 9 999,99 [m/min] Plage de valeurs inches : 0,1 à 99 999,99 [inch/min]
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer la vitesse de coupe avec S dans la plage de valeurs autorisée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14850	[Canal %1:] Bloc %2 Le changement d'axe de référence pour la vitesse de coupe constante n'est pas autorisé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Avec l'instruction SCC[AX], on a tenté de changer d'axe de référence pour la vitesse de coupe constante. Cela n'est pas admis si l'axe indiqué n'est pas un axe géométrique.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Pour programmer SCC[AX], indiquez un axe géométrique connu dans le canal.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
14860	[Canal %1:] Bloc %2 La sélection de la vitesse de coupe de l'outil n'est pas autorisée. Cause %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = cause du défaut
Description :	La sélection de la vitesse de coupe SVC n'est pas autorisée dans l'état actuel. Causes d'erreur : La fonction suivante est active. 1: vitesse de coupe constante G96, G961 ou G962 active 2: SPOS/SPOSA/M19 (mode positionnement de broche) active 3: M70/mode axe actif 4: SUG actif

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Activer le mode de commande par régulation de vitesse avant de programmer SVC, par ex. avec M3, M4 ou M5.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14861 [Canal %1:] Bloc %2 SVC programmé, mais pas de correcteur d'outil actif

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La vitesse de coupe SVC est programmée dans le bloc, mais aucun correcteur d'outil n'est actif.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Sélectionner un outil approprié avant l'instruction SVC.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14862 [Canal %1:] Bloc %2 SVC est programmé, mais le rayon de la correction d'outil active est nul

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une vitesse de coupe SVC a été programmée dans le bloc, mais le rayon de la correction d'outil active est nul. Le rayon de la correction d'outil active est constitué des paramètres de correction \$TC_DP6, \$TC_DP12, \$TC_SCPx6 et \$TC_ECPx6.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Sélectionner avant l'instruction SVC un correcteur d'outil approprié avec un rayon d'outil supérieur à zéro.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14863 [Canal %1:] Bloc %2 La valeur SVC programmée est inférieure ou égale à zéro

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La valeur programmée pour la vitesse de coupe SVC est égale ou inférieure à zéro.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer une valeur SVC supérieure à zéro.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14900 [Canal %1:] Bloc %2 Centre et point final programmés simultanément

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Lors de la programmation d'un cercle par le biais de l'angle d'ouverture, on a programmé à la fois le centre du cercle et le point final du cercle. Il y a surdéfinition du cercle. Un seul des deux points est autorisé.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Choisir la variante de programmation pour laquelle les cotes du plan de la pièce peuvent être reprises de manière sûre (pour éviter les erreurs de calcul).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14910	[Canal %1:] Bloc %2 Angle d'ouverture de cercle invalide
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Lors de la programmation d'un cercle par le biais de l'angle d'ouverture, on a programmé un angle d'ouverture négatif ou un angle d'ouverture ≥ 360 degrés.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer l'angle d'ouverture dans la plage de valeurs autorisée : 0.0001 - 359.9999 [degrés].
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14920	[Canal %1:] Bloc %2 Point intermédiaire du cercle erroné
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Lors de la programmation d'un cercle par le biais d'un point intermédiaire, les 3 points (point de départ, point final et point intermédiaire) se trouvent sur une droite et le "point intermédiaire" (programmé avec les paramètres d'interpolation I, J, K) ne se trouve pas entre le point de départ et le point final. Si ce cercle est la composante d'une hélice, c'est le nombre de tours programmé (mot-clé TURN=...) qui décide de la suite qui sera donnée à la préparation de bloc : - TURN>0 : affichage d'alarme car le rayon du cercle est infiniment grand. - TURN=0 et point intermédiaire entre le point de départ et le point final : une droite reliant le point de départ et le point final est générée (pas d'alarme).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer le point intermédiaire avec les paramètres I, J et K de telle manière qu'il se trouve entre le point de départ et le point final du cercle ou renoncer à cette méthode de programmation du cercle et programmer celui-ci avec le rayon ou l'angle d'ouverture ou avec les paramètres du centre.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

15030	[Canal %1:] Bloc %2 Incompatibilité des unités de mesure
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'instruction INCH ou METRIC décrit l'unité de mesure des blocs de données lus dans la commande. Pour éviter que des données définies dans un système de mesure donné soient interprétées de façon erronée dans l'autre système de mesure, un bloc de données est accepté uniquement quand l'instruction en question correspond à l'unité de mesure activée momentanément.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Changer d'unité de mesure ou charger le bloc de données compatible au système de mesure activé.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15100 [Canal %1:] Bloc %2 Interruption REORG suite du débordement de fichier logique

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Pour réaliser la synchronisation entre le prétraitement des blocs et l'exécution des blocs, la commande a besoin de données de modification qui sont gérées dans un fichier logique. L'alarme signale que pour le bloc en question, il n'y a plus de place dans le fichier Log dans le canal.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Veuillez informer le personnel/service après-vente habilité. Il n'existe pas de remède pour la poursuite de l'exécution du programme pièce, cependant:

1. Diminuer la quantité d'informations à enregistrer dans le fichier journal en:
réduisant l'écart entre le prétraitement et l'exécution des blocs en programmant des arrêts du prétraitement STOPRE aux emplacements adéquats.
2. Augmenter la taille du fichier journal à l'aide des paramètres machine spécifiques à un canal:
PM 28000: \$MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM et
PM 28010: \$MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15110 [Canal %1:] Bloc %2 REORG impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Pour réaliser la synchronisation entre le prétraitement des blocs et l'exécution des blocs, la commande a besoin de données de modification qui sont gérées dans un fichier logique. L'alarme signale que pour le bloc en question, il n'y a plus de place dans le fichier Log dans le canal.

L'alarme signifie que le fichier LOG a été effacé afin de créer de la capacité de mémoire supplémentaire pour la préparation du programme. De ce fait, un REORG de la mémoire tampon de préparation de blocs n'est plus possible jusqu'au point de coïncidence suivant.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Veuillez informer le SAV/personnel habilité. Il n'existe pas de remède pour la poursuite de l'exécution du programme pièce, cependant:

1. Diminuer la quantité d'informations à enregistrer dans le fichier journal en:
réduisant l'écart entre le prétraitement et l'exécution des blocs en programmant des arrêts du prétraitement (STOPRE) aux emplacements adéquats.
2. Augmenter la taille du fichier journal à l'aide des paramètres machine spécifiques à un canal:
PM28000 \$MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM et
PM28010 \$MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

15120 Si Powerfail maintenant: dernières données modifiées sont perdues; indice/taille du tampon = %1

Paramètres : %1 = Indice/taille du tampon

Description :	Alarme d'information uniquement. Cette alarme n'a pas d'incidence négative sur l'exécution du programme. Un des tampons de données internes qui contient les dernières données sauvegardées modifiées a débordé (car le taux de modification de données est actuellement trop élevé). Cette alarme signifie que, dans cette situation, une coupure de courant spontanée (Powerfail) (perturbation du réseau, installation séparée de l'alimentation) entraînerait la perte des données sauvegardées (données d'outil, programmes pièce, paramètres R, GUD,...) modifiées immédiatement auparavant. Si un Powerfail ne peut pas survenir dans l'environnement de l'installation, il est possible d'inhiber cette alarme en réglant PM18232 \$MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[indice] = 0. Le paramètre %1 fournit, à titre indicatif, l'indice du paramètre machine et la taille du tampon réglée.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Si l'alarme n'est affichée que de manière sporadique, elle peut être considérée comme une simple remarque. Le comportement normal de la commande n'est pas influencé. S'il n'est pas souhaitable/possible de supprimer la cause de l'alarme, il est possible d'inhiber l'alarme elle-même par la mise à 1 du bit 3 dans le PL 11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 ('H8'). Si l'alarme persiste, veuillez informer le personnel/service de maintenance habilité. Il faudra alors augmenter la valeur du PM 18232 \$MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[indice].
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

15122	Remise sous tension après coupure de courant : %1 données ont été restaurées, dont %2 sont des paramètres machine, %3 des erreurs.
Paramètres :	%1 = Nombre de données %2 = Nombre de paramètres machine %3 = Nombre d'erreurs survenues
Description :	Alarme d'information. L'alarme n'a pas d'effet négatif dans la mesure où %3, le nombre d'erreurs survenues est nul. %1 indique le nombre des étapes de restauration des données élémentaires et complexes qui ont été exécutées pour rétablir les données NCK persistantes, au moment de la remise sous tension qui a suivi une mise hors tension ou une coupure de courant. %2 indique le nombre de données machine restaurées. Si la valeur est supérieure à zéro, un nouveau démarrage à chaud (NCK-Reset) peut être nécessaire pour réactiver les modifications des paramètres machine qui touchent éventuellement à la configuration. %3 indique le nombre des erreurs qui se sont produites lors de la restauration des données.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Tant que %3, le nombre d'erreurs survenues, est nul l'alarme a uniquement un caractère informatif. Dès que %3, le nombre d'erreurs survenues, est supérieur à zéro, l'alarme renvoie à une erreur de logiciel. Il n'est pas recommandé de continuer à travailler avec les données. Avant de poursuivre le travail, créer un fichier d'archivage adéquat, pour éviter les problèmes ultérieurs. Informer le personnel/le service après-vente habilité. Le fichier /_N_MPF_DIR/_N_SIEMDIAGMEMPF_MPF contient des informations qui peuvent aider Siemens à diagnostiquer l'erreur.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15150	[Canal %1:] Bloc %2 Rechargement de l'extérieur a été interrompu
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Exécution de l'extérieur a été interrompue, car la mémoire tampon de rechargement est insuffisante pour tous les blocs de fonctions machine (blocs de programme, fonction auxiliaire, temporisation etc.). Explication : Les blocs de fonctions machine déjà exécutés libèrent de nouveau la mémoire du tampon de rechargement. Il n'est plus possible de recharger si les blocs de fonctions machine ne sont plus libérés - Cela engendre une situation Dead-Lock. Exemple : Une définition de tables de courbe extrêmement longue avec une exécution externe.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Insérer des blocs de fonctions machine dans le programme pièce. - Agrandir la mémoire tampon de chargement (PM 18360 \$MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE). - Diminuer la table de courbe (remarque : des blocs se trouvant entre CTABDEF/CTABEND ne sont pas des blocs de fonctions machine).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15160	[Canal %1:] Bloc %2 tampon d'exécution incorrectement configuré, nombre de blocs %3, ID de fonction %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nombre de blocs manquants pour la préparation des blocs %4 = ID de la fonction ayant détecté le problème
Description :	Pour la préparation des blocs, le nombre de blocs supplémentaires spécifié dans le paramètre %3 est requis. Le paramètre %4 permet, pour le diagnostic d'erreurs ultérieur, de déterminer à l'aide de la liste ci-après le contexte dans lequel le problème a été détecté : 100 - 199: interpréteur 200 - 299: correction du rayon d'outil 300 - 399: cycle de compilation 400 - 499: anticipation 500 - 599: broche 600 - 699: repositionnement 700 - 999: préparation du contour 1000 - 1099: grignotage 1100 - 1499: orientation d'outil 1500 - 1599: accostage/retrait en douceur
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Reconfigurer le tampon d'exécution par le biais du PMPM28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP afin d'augmenter le nombre de blocs spécifié dans le paramètre %3
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15165	[Canal %1:] Bloc %2 Erreur lors de la compilation ou de l'interprétation de l'ASUP %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères

Description :	Lors du démarrage d'un programme pièce ou lors du démarrage d'un sous-programme asynchrone (ASUP) à l'état Reset, les données de tous les sous-programmes asynchrones activables à ce moment font l'objet d'une préparation : - les ASUP de l'AP - les appels de programme sur événement, configurés avec PM20108 \$MC_PROG_EVENT_MASK - l'ASUP consécutif à une recherche de bloc (PM11450 \$MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 1=1) - un ASUP système susceptible d'être édité (\$MN_ASUP_EDITABLE) Lorsqu'une erreur survient (programme de conversion ou interpréteur), l'alarme 15165 est émise, suivie d'une alarme en provenance du programme de conversion ou de l'interpréteur qui décrit l'erreur en détail. L'alarme 15165 entraîne l'arrêt de l'interpréteur. Il n'est pas possible d'intervenir avec un bloc de correction.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15166	[Canal %1 :] Système d'utilisateur ASUP _N_ASUP_SPF inexistant
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	Le PM11610 \$MN_ASUP_EDITABLE a activé la fonction "systemasup défini par l'utilisateur". Le programme utilisateur correspondant n'a pas pu être trouvé via le chemin d'accès prévu à cet effet - 1er /_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF - 2ème /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF La suite s'effectue avec le système asup par défaut.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Charger le SystemASUP défini par l'utilisateur sous /_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF ou /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15170	[Canal %1:] Bloc %2 Programme %3 n'a pu être traduit
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères
Description :	Une erreur est survenue en mode traduction. Le message d'erreur affiché se rapporte au programme indiqué ici.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15171	[Canal %1:] Bloc %2 Compilation %3 antérieure au sous-programme correspondant
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom de fichier de compilation
Description :	Lors de l'appel d'un sous-programme pré-compilé, l'on s'est aperçu que la compilation est antérieure au fichier SPF correspondant. La compilation a été effacée, et au démarrage le sous-programme est exécuté au lieu de la compilation.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Effectuer à nouveau l'interprétation préalable.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

15172	[Canal %1:] Bloc %2 Sous-programme %3. Il n'existait aucune interface au moment du prétraitement.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom du sous-programme
Description :	Au moment de la précompilation, il n'existait aucune interface pour le sous-programme à appeler dans le mode de compilation.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce ou réconfigurer les interfaces du programme et répéter la précompilation des programmes.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
15173	[Canal %1:] Bloc %2 Variable %3 était inconnue au moment du prétraitement.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Variable
Description :	Au moment de la précompilation du programme, la variable %3 était inconnue de la commande.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce et déclarer la variable au moment de la précompilation, par ex. en activant la nouvelle variable GUD avec la précompilation. Relancer ensuite la précompilation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
15175	[Canal %1:] Bloc %2 Programme %3. Aucune interface n'a pu être créée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères
Description :	Une erreur est survenue dans le mode de création d'interfaces. Le message d'erreur affiché se rapporte au programme indiqué ici. C'est en particulier lors du chargement de nouveaux cycles dans le NCK qu'il peut y avoir des problèmes, quand les PM18170 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, PM18180 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM sont réglés sur des valeurs trop faibles.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Corriger le programme pièce. - Quand des cycles ont été nouvellement chargés dans le NCK ou doivent l'être, il faut alors, par principe, augmenter les valeurs des paramètres PM18170 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, PM18180 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM. Voir aussi la description de l'alarme 6010.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
15176	[Canal %1:] Bloc %2 Le programme %3 ne peut être exécuté qu'après une remise sous tension PowerOn
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom de fichier
Description :	Un Reset du NCK (démarrage à chaud) doit être effectué si un programme codé est chargé dans le NCK, car des données internes sont préparées au cours du démarrage du NCK afin de rendre plus efficace l'exécution du programme CN codé. Un programme CN codé vient d'être appelé et s'est avéré que ces données sont absentes ou qu'elles sont périmées par rapport à la version courante du programme CN codé.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Exécuter un Reset du NCK (démarrage à chaud).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15177 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur lors de la préparation du programme %3, code d'erreur : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom de fichier
%4 = Code d'erreur

Description : Un Reset du NCK (démarrage à chaud) doit être effectué si un programme codé est chargé dans le NCK, car des données internes sont préparées au cours du démarrage du NCK afin de rendre plus efficace l'exécution du programme CN codé. Le problème suivant s'est produit :
Code d'erreur 1 : Erreur à la lecture du programme %4
Code d'erreur 2 : Espace à disposition dans la mémoire DRAM insuffisant pour y ranger les données qui ont été préparées.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Code d'erreur 1 : Recoder le programme %4 puis le recharger. Exécuter ensuite un Reset du NCK (démarrage à chaud).
Code d'erreur 2 : Système SL 710-740, 802D, 828D : Augmenter \$MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE.
Système SL 840 DI : Augmenter \$MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE.
Exécuter ensuite un Reset du NCK (démarrage à chaud).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15179 Erreur lors de la copie du fichier 'restorafs.inm', code d'erreur %1

Paramètres : %1 = code d'erreur
%2 = n'est pas utilisé(e)
%3 = n'est pas utilisé(e)

Description : La copie du fichier 'restoreafs.inm' de la carte CF dans le système de fichiers actif (vers /_N_SYF_DIR) a échoué.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Le fichier de restauration 'restoreafs.inm' n'a pas été exécuté. Le fichier se trouve sur la carte CF sous /siemens/sinumerik/sys_cach/nck/
Remède : avant le prochain démarrage à chaud, copier le fichier 'restoreafs.inm' avec l'IHM vers /_N_SYF_DIR/_N_RESTOREAFS_INM puis effacer la carte CF ou la renommer, afin que le fichier de restauration ne soit pas exécuté à chaque démarrage à chaud.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

15180 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur lors du traitement du programme %3 comme fichier INI/DEF

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères

Description : Une erreur est survenue lors du traitement d'un programme d'initialisation (fichier INI) ou d'un fichier de définition de macro (fichier DEF) ou de GUD.
Les messages d'erreur suivants se rapportent aux fichiers indiqués ici.

Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme d'initialisation (fichier INI) ou le fichier de définition de macro (fichier DEF) ou de GUD. Modifier également la configuration de la mémoire en corrélation avec l'alarme 12380 ou 12460.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15182 [Canal %1 :] Alarme de cycle provenant du cycle SIEMENS modifié %3

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = n'est pas utilisé(e) %3 = Nom de chemin d'accès et de fichier du cycle SIEMENS modifié
Description :	Lors de l'exécution d'un cycle SIEMENS modifié par l'utilisateur, une alarme de cycle a été générée avec SETAL() (voir alarme consécutive dans la liste des alarmes). Comme le cycle SIEMENS a été modifié par l'utilisateur (par ex. le constructeur de la machine), la cause de l'alarme de cycle doit être déterminée/corrigée par l'utilisateur ayant modifié le cycle.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	La cause de l'erreur ayant provoqué l'alarme de cycle ne peut être analysée par SIEMENS, car le savoir-faire concernant la modification du déroulement du cycle est exclusivement disponible auprès du responsable de la modification.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15185 [Canal %1:] %2 Erreur fichier INI

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Nombre d'erreurs détectées
Description :	Lors du traitement du programme d'initialisation _N_INITIAL_INI , des erreurs ont été constatées Cette alarme est également émise lorsque des erreurs sont constatées dans les fichiers de définition GUD au cours du traitement de _N_INITIAL_INI ou lorsque des erreurs ont été détectées dans les fichiers de définitions de macros pendant le démarrage
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le fichier INI, le fichier DEF ou le PM et élaborer un nouveau fichier INI (à l'aide de 'upload').
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

15186 [Canal %1:] %2 erreurs dans fichier GUD, macro ou INI

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Nombre d'erreurs détectées
Description :	%2 erreurs ont été détectées lors du traitement des fichiers de définition des GUD/macros (fichiers DEF) ou des fichiers d'initialisation (fichiers INI) Le fichier concerné a déjà été signalé avec l'alarme 15180. Les erreurs qui se sont produites ont été signalées auparavant par des alarmes spécifiques, par ex. 12080 "Erreur de syntaxe".
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le fichier de définition ou le fichier d'initialisation
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15187	[Canal %1:] Erreur à l'exécution du fichier PROGEVENT %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = n'est pas utilisé(e) %3 = Nom de fichier du PROGEVENT
Description :	Une erreur s'est produite en cours d'exécution d'un PROGEVENT. L'alarme 15187 signale le nom du programme qui a été lancé en tant que PROGEVENT. L'alarme 15187 est émise en même temps que l'alarme qui décrit la cause de l'erreur, L'alarme 15187 est aussi émise si elle se présente dans le cours d'un sous-programme appelé dans PROGEVENT.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le fichier PROGEVENT (sous-programme)
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
15188	[Canal %1 :] Erreur à l'exécution du fichier ASUP %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = n'est pas utilisé(e) %3 = Nom de fichier de l'ASUP
Description :	Une erreur s'est produite en cours d'exécution d'un ASUP. L'alarme 15188 signale le nom du programme qui a été lancé en tant qu'ASUP. L'alarme 15188 est émise en même temps que l'alarme qui décrit la cause de l'erreur, L'alarme 15188 est aussi émise si elle se présente dans le cours d'un sous-programme appelé dans ASUP.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme Asup (sous-programme)
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
15189	[Canal %1 :] Corriger l'erreur qui s'est produite lors de l'exécution de SAFE.SPF
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	Une erreur s'est produite lors de l'exécution du programme d'initialisation de la CN pour Safety-Integrated / _N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF. Cette alarme est délivrée en même temps que l'alarme décrivant la cause de l'erreur.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	/ _N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF et effectuer un reset du NCK.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
15190	[Canal %1:] Bloc %2 Pas de mémoire libre pour l'appel de sous-programme
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un arrêt net a été détecté dans l'interpréteur : l'appel d'un sous-programme nécessite de la capacité mémoire. La mémoire de modules est cependant vide et il n'y a aucune chance que de la mémoire de modules soient libérée par le traitement de la queue de préparation/de déroulement principal parce que cette queue est vide.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Augmentez les valeurs des PM28010 \$MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES/PM28040 \$MC_MM_LUD_VALUES_MEM/PM18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC ou programmez un arrêt du prétraitement des blocs STOPRE avant l'appel du sous-programme.
Poursuite du programme :	Effacez l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivez le programme.

15300	[Canal %1:] Bloc %2 Nombre d'exécutions invalide lors de la recherche de bloc
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans la fonction "Recherche de bloc avec calculs", un nombre négatif a été reporté dans la colonne P (nombre d'exécutions). La plage de valeurs autorisée s'étend de P 1 à P 9 999.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	N'introduisez que des nombres d'exécutions positifs compris dans la plage de valeurs.
Poursuite du programme :	Effacez l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15310	[Canal %1:] Bloc %2 Fichier recherché inexistant
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans une recherche de bloc, on a indiqué une destination avec un programme non chargé.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corrigez la destination ou chargez le fichier.
Poursuite du programme :	Effacez l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15320	[Canal %1:] Bloc %2 Contrat de recherche inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le contrat de recherche (type de l'objet recherché) est inférieur à 1 ou supérieur à 5. Il est inscrit dans la colonne Type de la fenêtre de recherche. Les valeurs de contrat admises sont les suivantes : Type Signification 1 rechercher le numéro de bloc 2 rechercher l'étiquette 3 rechercher la chaîne de caractères 4 rechercher le nom du programme 5 rechercher le numéro de ligne d'un fichier
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifiez le contrat de recherche.
Poursuite du programme :	Effacez l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15330	[Canal %1:] Bloc %2 Numéro de bloc à rechercher inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Erreur de syntaxe ! Les numéros de bloc doivent être des entiers positifs. Les blocs principaux doivent être précédés d'un ":" et les blocs subordonnés d'un "N".
Réaction :	Visualisation de l'alarme.

Remède : Répéter l'introduction en corrigeant le numéro de bloc.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15340 [Canal %1:] Bloc %2 Etiquette à rechercher inadmissible
Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description : Erreur de syntaxe ! Une étiquette doit compter au minimum 2 et au maximum 32 caractères, les deux premiers caractères devant être des lettres ou des tirets de soulignement. Les étiquettes doivent se terminer par ":".
Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Répéter la saisie en corrigeant l'étiquette.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15350 [Canal %1:] Bloc %2 Recherche infructueuse
Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description : Le programme indiqué a été scruté jusqu'à la fin sans que la recherche aboutisse.
Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
Remède : Vérifier le programme pièce, modifier la destination de la recherche (erreur d'écriture dans le programme pièce) et redémarrer la recherche.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15360 [Canal %1:] Bloc recherché inadmissible (erreur de syntaxe)
Paramètres : %1 = Numéro du canal
Description : La destination de la recherche (numéro de bloc, étiquette ou chaîne de caractères) n'est pas autorisée pour la recherche de bloc.
Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Corriger la destination de la recherche
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15370 [Canal %1:] Bloc recherché introuvable
Paramètres : %1 = Numéro du canal
Description : Une destination de recherche non valide a été programmée pour la recherche de bloc (p. ex. un numéro de bloc négatif).
Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Contrôle du numéro de bloc, de l'étiquette ou de la chaîne de caractères. Répéter la saisie avec une destination correcte.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15380 [Canal %1:] Bloc %2 Programmation relative de l'axe %3 inadmissible
Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = axe

Description :	La première programmation d'un axe d'après "Recherche de fin de bloc" est incrémentielle. Ceci n'est pas autorisé pour les situations suivantes : - Après "Recherche en fin de bloc", un changement de transformation a eu lieu. - Un frame avec composante de rotation est active. L'axe programmé participe à la rotation.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Chercher une destination dans laquelle les axes sont programmés en absolu. - Désactiver l'addition des positions de recherche collectées avec SD 42444\$SC_TARGET_BLOCK_INCR_PROG = FALSE. - Utiliser la recherche avec calcul "au contour".
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15395	[Canal %1:] Maître-esclave ne peut pas être exécuté lors de la recherche de bloc
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	Un couplage maître-esclave doit être fermé par l'instruction MASLON dans le programme pièce. Le décalage de position \$P_SEARCH_MASLD ne peut pas être calculé correctement durant la recherche de bloc car les axes à coupler se trouvent dans des canaux différents.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier que les axes concernés se trouvent dans le même canal.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15400	[Canal %1:] Bloc %2 Bloc initial Init sélectionné inexistant
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Pour une fonction de lecture, d'écriture ou de traitement, on a sélectionné un bloc INI qui : 1. n'est pas présent dans le NCK ou 2. ne possède pas les droits d'accès nécessaires pour l'exécution de cette fonction.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier si le bloc INI sélectionné figure bien dans le système de fichiers du NCK. Définir le niveau de protection d'accès actuel au moins égal (ou supérieur) à celui qui a été défini lors de la création du fichier pour les fonctions de lecture, d'écriture ou de traitement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15410	[Canal %1:] Bloc %2 Fichier d'initialisation avec fonction M inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Les seules fonctions M admises pour figurer dans un bloc Init sont la fin de programme avec M02, M17 ou M30.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Supprimer toutes les fonctions M dans le module Init jusqu'à la marque de fin de fichier.
Un module Init ne peut contenir que des affectations de valeurs (et des définitions de données globales, à condition que celles-ci ne soient pas définies à nouveau dans un programme exécutable plus tard), et aucune action de déplacement ni d'actions synchrones.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15420 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction non autorisée dans le mode courant

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'alarme est émise dans la situation suivante :

- Lors de l'exécution d'un fichier INI ou d'un fichier de définition (macro-instruction ou GUD), l'interpréteur a détecté une instruction inadmissible (p. ex. instruction de déplacement).
- Dans un fichier GUD, l'autorisation d'accès à un paramètre machine doit être modifiée avec REDEF, bien qu'il existe un fichier ACCESS (_N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF, _N_UACCESS_DEF).

Les droits d'accès aux paramètres machine ne peuvent être modifiés avec REDEF que par le biais de l'un des fichiers ACCESS.

- Au cours de l'exécution du programme d'initialisation de la sécurité / _N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF une instruction inadmissible a été détectée sur la base du langage réduit configuré à cette fin

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Corriger le fichier INI, le fichier GUD ou la macro-instruction.
- Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

15450 [Canal %1:] Bloc %2 Programme traduit ne peut être mémorisé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un programme compilé n'a pas pu être mémorisé dans le mode compilation pour l'une des raisons suivantes :

- manque d'espace mémoire
- ligne de code intermédiaire trop longue

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Créer de la place dans la mémoire de travail ou modifier le programme pièce (solution moins complexe).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15460 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur syntaxe pour automaintien

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Les adresses programmées dans le bloc ne sont pas compatibles avec la fonction G modale déterminante pour la syntaxe.
Exemple :
N100 G01 ... I .. J.. K.. LF

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le bloc affiché ; programmer dans le bloc des fonctions G et des adresses compatibles.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

15500	[Canal %1:] Bloc %2 Angle de cisaillement inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La fonction CSHEAR a été appelée avec un angle non autorisé (impossible), par exemple la somme des angles entre les vecteurs d'axe dépasse 360 degrés.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer l'angle à partir des conditions géométriques du système machine/pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
15700	[Canal %1:] Bloc %2 Numéro d'alarme de cycle par exemple %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro d'alarme cycle
Description :	Une instruction SETAL a été programmée avec un numéro d'alarme de cycle inférieur à 60 000 ou supérieur à 69 999. Réaction d'alarme des cycles standard Siemens : n° 61 000 -61 999 : arrêt interpréteur ; effacement avec Reset n° 62 000 -62 999 : bloc de compensation ; effacement avec Départ CN
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer le numéro d'alarme dans l'instruction SETAL à l'intérieur de la plage de valeurs correcte.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
15701	[Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Numéro d'alarme de cycle non autorisé %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = numéro d'alarme cycle
Description :	Une instruction SETAL a été programmée avec un numéro d'alarme de cycle inférieur à 60 000 ou supérieur à 69 999. Réaction d'alarme des cycles standard Siemens : n° 61 000 -61 999 : arrêt interpréteur ; effacement avec Reset n° 62 000 -62 999 : bloc de compensation ; effacement avec Départ CN
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Programmer le numéro d'alarme dans l'instruction SETAL à l'intérieur de la plage de valeurs correcte.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
15800	[Canal %1:] Bloc %2 Conditions initiales erronées pour CONTPRON/CONTDCON
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Les conditions de démarrage pour CONTPRON/CONDCON sont erronées : - G40 pas actif - SPLINE ou POLY actif - Programmation d'un type d'usinage inconnu - Absence de définition du sens d'usinage transmis - Définition de LUD à un niveau erroné dans le sous-programme - Coordonnées transmises du cercle
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15810	[Canal %1:] Bloc %2 Dimension tableau erronée avec CONTPRON/CONTDCON
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le nombre de colonnes du tableau créé pour CONTPRON/CONTDCON n'est pas conforme au manuel de programmation.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15900	[Canal %1:] Bloc %2 Palpeur par exemple
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Mesures avec effacement de la distance restant à parcourir Dans le programme pièce, un palpeur non autorisé a été programmé avec l'instruction MEAS (mesures avec effacement de la distance restant à parcourir). Les numéros de palpeur autorisés sont : 0 ... pas de palpeur 1 ... palpeur 1 2 ... palpeur 2, et ce, que le palpeur soit réellement connecté ou non. Exemple : N10 MEAS=2 G01 X100 Y200 Z300 F1000 palpeur 2 avec effacement de parcours résiduel
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Attribuer au mot clé MEAS=... un numéro de palpeur compris dans les limites indiquées ci-dessus. Ce numéro doit correspondre au palpeur matériellement connecté.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

15910	[Canal %1:] Bloc %2 Palpeur par exemple
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Mesures sans effacement de la distance restant à parcourir Dans le programme pièce, un palpeur non autorisé a été programmé avec l'instruction MEAW (mesures sans effacement de la distance restant à parcourir). Les numéros de palpeur autorisés sont : 0 ... pas de palpeur 1 ... palpeur 1 2 ... palpeur 2, et ce, que le palpeur soit réellement connecté ou non. Exemple : N10 MEAW=2 G01 X100 Y200 Z300 F1000 palpeur 2 sans effacement de parcours résiduel
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Attribuer au mot clé MEAW=... un numéro de palpeur compris dans les limites indiquées ci-dessus. Ce numéro doit correspondre au palpeur matériellement connecté.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

15950 [Canal %1:] Bloc %2 Aucun déplacement programmé

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Mesures avec effacement de la distance restant à parcourir Dans le programme pièce, avec l'instruction MEAS (mesures avec effacement de la distance restant à parcourir), on a programmé soit aucun axe, soit une distance à parcourir nulle.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce et compléter le bloc de mesure avec l'adresse de l'axe ou le déplacement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

15960 [Canal %1:] Bloc %2 Aucun déplacement programmé

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Mesures sans effacement de la distance restant à parcourir Dans le programme pièce, avec l'instruction MEAW (mesures sans effacement de la distance restant à parcourir), on a programmé soit aucun axe, soit une distance à parcourir nulle.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce et compléter le bloc de mesure avec l'adresse de l'axe ou le déplacement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16000 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur inadmissible pour la direction du retrait

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Pour la fonction "Retrait rapide du contour" (mot clé : LIFTFAST), on a programmé une valeur de code pour la direction du retrait (mot clé : ALF=...) hors de la plage des valeurs autorisées (0 à 8). Quand la correction de rayon de fraise est activée, il ne faut pas utiliser pour G41 les numéros de code 2, 3 et 4 et pour G42 les numéros de code 6, 7 et 8 car ils codent la direction vers le contour.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer la direction de retrait avec ALF=... dans la plage des valeurs autorisées.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16005 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur inadmissible pour le trajet de relèvement

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Erreur de programmation : la valeur du trajet de relèvement ne doit pas être négative.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16010 [Canal %1:] Bloc %2 Arrêt exécution après retrait rapide

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un LIFTFAST a été programmé sans routine d'interruption (Asup). Après l'exécution du retrait, le canal est stoppé.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Après l'arrêt du canal, les axes doivent être dégagés manuellement en JOG et le programme doit être interrompu avec la touche Reset.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16015 [Canal %1:] Bloc %2 Descripteur d'axe %3 erroné

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom d'axe
Description :	En LIFTFAST, des axes avec descripteurs d'axe de différents systèmes de coordonnées ont été programmés. Le mouvement de rétraction n'est alors plus univoque.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Utiliser des descripteurs d'axe d'un système de coordonnées.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16016 [Canal %1:] Bloc %2 Aucune position de retrait programmée pour l'axe %3

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom d'axe
Description :	En LIFTFAST, la libération de retrait a été programmée sans indication de position de retrait pour l'axe concerné. Le mouvement de rétraction n'est alors plus univoque.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer une position de retrait pour l'axe concerné.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16017 [Canal %1:] Axe %2 Identificateur %3, LIFTFAST ignore cet axe, l'axe courant n'est pas capable d'effectuer un retrait

Paramètres :
 %1 = canal
 %2 = Axe, broche
 %3 = identificateur

Description :
 LIFTFAST ne peut pas être utilisé sur l'axe.
 L'alarme peut être inhibée avec le PM 11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 11.
 L'identificateur (paramètre 3) est codé sur bits et indique quelques causes possibles de l'alarme :

0x01	L'axe est situé dans un autre canal
0x02	L'axe est en mode broche (par ex. SPOS)
0x04	L'axe est un axe AP
0x08	L'axe est un axe d'oscillation
0x10	L'axe est un axe neutre
0x20	L'axe est un axe esclave couplé
0x40	L'axe est dans une action synchrone statique

Vue d'ensemble des réactions à LIFTFAST dans les cas les plus courants :
 Axe | ActSync| Réaction à LIFTFAST

```

Interpol |   | STOP + LIFTFAST
POS      |   | STOP + LIFTFAST
POS      | p. bloc| STOP + LIFTFAST
POS      | modal | STOP + LIFTFAST
POS      | stati. | RUN  + SHOWALARM 16017
POSA     |   | STOP + LIFTFAST
MOV      | p. bloc| STOP + LIFTFAST
MOV      | modal | STOP + LIFTFAST
MOV      | stati. | RUN  + SHOWALARM 16017
PLC      |   | RUN  + SHOWALARM 16017
Oscillat |   | RUN  + SHOWALARM 16017
SPOS     |   | STOP + SHOWALARM 16017
SPOS     | p. bloc| STOP + SHOWALARM 16017
SPOS     | modal | STOP + SHOWALARM 16017
SPOS     | stati. | RUN  + SHOWALARM 16017
SPOSA    |   | STOP + SHOWALARM 16017
  
```

Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Supprimer l'axe dans POLFMLIN ou POLFMASK. L'alarme peut être inhibée avec le PM 11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 11. Au moment où le LIFTFAST est appelé à s'exécuter, un axe est bien programmé pour LIFTFAST mais soit son état n'autorise pas l'exécution de LIFTFAST (par ex. axe d'oscillation ou broche) soit il ne se trouve pas dans le canal. LIFTFAST ne doit être appliqué que sur des axes qui peuvent exécuter le retrait, même si ce n'est que momentanément. Adapter en conséquence POLFMASK ou POLFMLIN.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16020	[Canal %1:] Dans bloc %2 ne peut être repositionné
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Erreur de programmation ou de manipulation : Le repositionnement par instruction REPOS n'est possible que dans un Asup (routine d'interruption). Si l'instruction REPOS est programmée p. ex. dans un programme principal ou dans un cycle alors le traitement du programme pièce sera interrompu avec l'alarme 16020. L'alarme sera également sortie dans les situations suivantes : - Accès à \$AC_RETPOINT (réaccostage) en dehors d'un Asup (p. ex. dans le programme pièce) - Un axe devant être repositionné était un axe d'oscillation avec déplacement synchrone (OSCILL) dans le bloc interrompu et se trouve désormais dans un état qui ne lui permet pas de se déplacer en tant qu'axe d'oscillation. Remède : ramener l'axe dans un état "d'axe neutre" avant le repositionnement avec WAITP. - Un axe devant être repositionné était un axe de pénétration d'un axe d'oscillation dans le bloc interrompu et ne peut pas être déplacé dans cet état. Remède : ramener l'axe à l'état "Axe POS" avant le repositionnement.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
16025	[Canal %1:] Bloc %2 Permutation d'axe illicite dans commande REPOS par axe %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Identifiant d'axe
Description :	Avec la commande REPOS, on a programmé un axe ou une broche qui se trouve à cet instant dans l'état NEUTRE. Etant donné que la commande REPOS ne peut exécuter un GET implicite, cet axe/broche ne peut pas être repositionné. C'est pourquoi, l'exécution du programme pièce est interrompue.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Avant la commande REPOS, affecter l'axe/la broche à repositionner au canal par une commande GET. Exemple : GET(A) ; affecter l'axe A au canal REPOS L A ; repositionner les axes géométriques et l'axe A
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
16100	[Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 inexistante dans canal
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères
Description :	Erreur de programmation : le numéro de broche indiqué est inconnu dans ce canal. Cette alarme peut survenir en liaison avec un arrêt temporisé ou avec la fonction broche.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Consultez le programme pièce pour vérifier si le numéro de broche programmé est correct et si le programme est exécuté dans le bon canal. Consultez le PM 35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX pour tous les axes machine pour vérifier si le numéro de broche programmé y figure. Ce numéro d'axe machine doit être inscrit dans un axe de canal du PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16105	[Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 ne peut pas être affectée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères
Description :	Erreur de programmation : Aucune broche réelle n'a été attribuée par le convertisseur des numéros de broche à la broche programmée. L'alarme peut se produire lors d'une utilisation incorrecte de la SD 42800 \$SC_SPIND_ASSIGN_TAB[].
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger les données de réglage ou modifier le programme pièce
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16111	[Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 Aucune vitesse de rotation n'est programmée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Broche
Description :	La programmation d'une vitesse de rotation est attendue.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer la vitesse de rotation avec S[numéro broche]=..
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16112	[Canal %1:] Bloc %2 Broche asservie %3 Programmation non autorisée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Broche
Description :	Dans le cas d'un couplage VV de broches synchones, la programmation d'un déplacement additionnel pour la broche asservie ne peut se faire qu'avec M3, M4, M5 et S... Les trajets à parcourir qui découlent de positions spécifiées ne peuvent être respectés avec fiabilité dans le cas d'un couplage de vitesse, surtout s'il n'y a pas d'asservissement de position. Si le respect des cotes ou la reproductibilité ne sont pas l'essentiel, l'alarme peut être inhibée avec le PM 11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit27 = 1.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Utiliser le couplage DV de broches synchones ou programmer le sens et la vitesse de rotation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16120	[Canal %1:] Bloc %2 Indice invalide pour correction fine d'outil
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Erreur de programmation : Dans l'instruction PUTFTOC, le second paramètre indique pour quel paramètre d'outil la valeur doit être corrigée (1 - 3 longueurs d'outil, 4 rayon d'outil). La valeur programmée se situe en dehors de la plage de valeurs autorisée. Les valeurs admises sont 1 - 4 quand la correction du rayon d'outil en ligne est admise (cf. PM 20254 \$MC_ONLINE_CUTCOM_ENABLE), sinon ce sont les valeurs 1 - 3.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce : Longueur 1 - 3 ou 4 pour rayon.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16130	[Canal %1:] Bloc %2 Ordre non autorisé avec FTOCON
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	- Cas 1 : changement de plan non autorisé en cas de fonction G modale FTOCON : "Activer correction fine d'outil" est activée. - Cas 2 : la sélection de transformation n'est autorisée que pour la transformation 0 ou la transformation axe incliné, Transmit ou Tracyl, quand FTOCON est activée. - Cas 3 : le changement d'outil avec M06 n'est pas autorisé lorsque FTOCON était active depuis le dernier changement d'outil. - Cas 4 : le support d'outil orientable est activé.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce : annuler la correction fine d'outil avec FTOCOF.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16140	[Canal %1:] Bloc %2 FTOCON non admis
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La correction fine d'outil (FTOC) n'est pas compatible avec la transformation actuelle.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce : annuler la correction fine d'outil avec FTOCOF.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16150	[Canal %1:] Bloc %2 Numéro de broche invalide avec PUTFTOCF
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le numéro de broche programmé avec PUTFTOC ou PUTFTOCF se situe en dehors de la plage de valeurs autorisée pour les numéros de broche.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce. Le numéro de broche programmé est-il disponible ?
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16200 [Canal %1:] Bloc %2 Interpolations de type spline et polynomiale inexistantes

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'interpolation de type spline et l'interpolation polynomiale sont des options qui ne figurent pas dans la version de base de la commande.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Eviter de programmer une interpolation de type spline ou polynomiale ou équiper la machine avec les options correspondantes.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16300 [Canal %1:] Bloc %2 Polynôme dénominateur a des racines dans la plage de paramètres

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le polynôme dénominateur programmé (avec PL [] = ... , donc sans indication d'axe géométrique) contient un zéro dans la plage de valeurs du paramètre (PL = ...). De ce fait, le quotient polynôme numérateur/polynôme dénominateur est infini ou indéterminé.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le bloc polynomial pour que celui-ci ne comporte pas de zéro dans le polynôme dénominateur.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16400 [Canal %1:] Bloc %2 Axe de positionnement %3 ne peut pas participer à l'interpolation de type spline

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Un axe assigné à un groupe spline (n) par le biais de SPLINEPATH (n, AX1, AX2...) a été programmé comme axe de positionnement avec POS ou POSA.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Ne pas assigner l'axe de positionnement au groupe spline.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16410 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 n'est pas un axe géométrique

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = nom d'axe, numéro de broche

Description :	Un axe géométrique a été programmé qui ne peut être simulé sur aucun axe machine dans la transformation courante (il n'y a éventuellement aucune transformation active). Exemple : sans transformation : système de coordonnées polaires avec X, Z et axe C avec transformation : système de coordonnées cartésiennes avec X, Y et Z, p. ex. avec TRANSMIT.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Activer le type de transformation avec TRAORI (n) ou ne pas programmer les axes géométriques qui ne sont pas impliqués dans le groupe de transformation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16420 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 programmé plusieurs fois

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Il est interdit de programmer plusieurs fois un axe.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Effacer les adresses des axes programmés plusieurs fois.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16421 [Canal %1:] Bloc %2 Angle %3 est programmé plusieurs fois dans le bloc

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = angle
Description :	Il est interdit de programmer plusieurs fois dans un bloc un angle PHI ou PSI pour facteur d'orientation.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16422 [Canal %1:] Bloc %2 Angle %3 est programmé plusieurs fois dans le bloc

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = angle
Description :	Il est interdit de programmer l'angle de rotation THETA de l'orientation plusieurs fois dans un bloc. L'angle de rotation doit être programmé soit de manière explicite avec THETA ou par la programmation avec Euler ou angle-RPY.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16423	[Canal %1:] Bloc %2 Angle %3 est programmé plusieurs fois dans le bloc
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = angle
Description :	Il est interdit de programmer plusieurs fois dans un bloc, un polynôme pour l'angle de rotation d'orientation avec PO[THT].
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16424	[Canal %1:] Bloc %2 Coordonnées %3 est programmée plusieurs fois dans le bloc
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = coordonnée
Description :	La programmation multiple dans un bloc d'une coordonnée du 2ème point de contact de l'outil n'est pas admise pour définir l'orientation de l'outil.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16430	[Canal %1:] Bloc %2 Axe géométrique %3 ne peut pas se déplacer en tant qu'axe de positionnement dans le syst. de coord. ayant subi la rotation
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Dans le système de coordonnées ayant subi la rotation, le déplacement d'un axe géométrique comme axe de positionnement (c'est-à-dire le long de ses vecteurs d'axe dans le système de coordonnées ayant subi la rotation) reviendrait à déplacer plusieurs axes machine. Cette situation est toutefois contraire au concept des axes de positionnement dans lequel un interpolateur d'axe agit en plus de l'interpolateur de trajectoire !
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Ne déplacer les axes géométriques comme axes de positionnement que lorsque la rotation est désactivée. Désactiver la rotation : mot-clé ROT sans autre indication d'axe et d'angle. Exemple : N100 ROT
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16440	[Canal %1:] Bloc %2 Rotation programmée pour axe géométrique inexistant
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une rotation a été programmée qui fait tourner un axe géométrique qui n'existe pas.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16500 [Canal %1:] Bloc %2 Chanfrein ou rayon négatif
Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description : Un chanfrein ou un rayon négatif a été programmé sous les mots-clés CHF= ..., RND=... ou RNDM=...
Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
Remède : Ne programmer que des valeurs positives pour les chanfreins, les arrondis et les arrondis modaux.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16510 [Canal %1:] Bloc %2 Pas d'axe transversal pour la programmation au diamètre
Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description : La programmation au diamètre a été sélectionnée bien qu'aucun axe transversal avec programmation au diamètre ne soit appliqué.
 Les axes transversaux sont applicables avec le PM20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF ou le PM30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit2 pour la programmation au diamètre.
 La programmation au diamètre peut être activée via :
 - la position de base DIAMON ou DIAM90 du groupe G 29 au démarrage
 - la programmation de DIAMON ou DIAM90
 - la programmation de DIAMONA[AX], DIAM90A[AX] ou DAC, DIC, RAC, RIC
Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
 La programmation de DIAMON/DIAM90 nécessite la configuration d'un axe transversal avec le PM20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF.
 La programmation de DIAMONA[AX], DIAM90A[AX] ou DAC, DIC, RAC, RIC nécessite que l'axe AX soit un axe transversal pour programmation au diamètre configuré avec le PM30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit2 .
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16520 [Canal %1:] Axe %2, Programmation au diamètre active, la fonction %3 n'est pas exécutée
Paramètres : %1 = canal
 %2 = Axe, broche
 %3 = Fonction CN
Description : La fonction n'est pas exécutée lorsque la programmation au diamètre de l'axe indiqué est active.
 Les fonctions suivantes peuvent être affectées :
 1 - Permutation d'axes
 2 - Rotation du conteneur d'axes
Réaction : Arrêt interpréteur.
 Réaction d'alarme locale.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
Remède : Désactiver la programmation au diamètre de l'axe avant d'activer la fonction.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16600 [Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 Changement de rapport de boîte de vitesses impossible

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = numéro de broche

Description : La vitesse de rotation programmée se situe en dehors de la plage de vitesse du rapport de boîte de vitesses engagé. Pour exécuter la vitesse programmée, il faut changer de rapport de boîte de vitesses. Pour pouvoir exécuter le changement automatique du rapport de boîte de vitesses (M40 est activé), la broche doit se trouver dans le mode commande de vitesse.
 >L'alarme n'est plus émise si le bit 30 (0x40000000) est mis à 1 dans le PM11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK. La fonction n'est cependant pas touchée par cela.

Réaction :
 Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Le basculement dans le mode commande de vitesse s'effectue par la programmation de M3, M4 ou M5. Les fonctions M peuvent être écrites avec le mot S dans le même bloc.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16605 [Canal %1 :] Bloc %2 Broche %3 Changement de rapport de boîte de vitesses impossible dans %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = numéro de broche
 %4 = Rapport de boîte de vitesses

Description : Il n'est pas possible de changer le rapport de boîte de vitesses de la broche si :
 - le filetage (G33, G34, G35) a été activé
 - la broche a été activée dans un couplage comme broche pilote ou broche asservie
 - la broche est en cours de positionnement

Réaction :
 Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Le rapport de boîte de vitesses doit être engagé avant l'opération d'usinage concernée.
 Cependant, s'il s'avère nécessaire de changer de rapport au cours d'une des fonctions citées plus haut, il convient de désactiver cette fonction le temps de procéder au changement de rapport. Désactiver le filetage s'effectue avec G, désactiver le couplage de la broche synchrone avec COUPOF et quitter le mode de positionnement de la broche se fait avec M3, M4 ou M5.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16670 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Dépassement du nombre maximum de modules CP (%4)

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = nom d'axe, numéro de broche
 %4 = Nombre maxi de modules Cp

Description : Une tentative a été faite d'activer un nombre de couplages génériques supérieur au nombre configuré dans le PM18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Réaction :
 Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Réduire le nombre de couplages définis ou activés ou bien augmenter le nombre des modules de couplage configurés dans le PM18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Si nécessaire, faire l'acquisition d'un autre niveau d'option pour le couplage générique.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16671 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Dépassement du nombre maximum de modules CP (%4)

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Nombre maxi de modules Cp

Description : Une tentative a été faite d'activer un nombre de couplages génériques supérieur au nombre configuré dans le PM18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Réaction : CN pas prête.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Réduire le nombre de couplages définis ou activés ou bien augmenter le nombre des modules de couplage configurés dans le PM18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Si nécessaire, faire l'acquisition d'un autre niveau d'option pour le couplage générique.

Poursuite du programme : Dans tous les canaux, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16672 [Canal %1:] Bloc %2 Axe pilote/Broche %3 Dépassement du nombre maximum de valeurs pilotes CP (%4)

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Nombre maxi de valeurs pilotes Cp

Description : Une tentative a été faite d'activer un nombre de valeurs pilotes des couplages génériques supérieur au nombre configuré dans le PM18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Réduire le nombre des valeurs de couplage définies ou activées ou bien augmenter le nombre total des valeurs du couplage générique configurées dans le PM18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Si nécessaire, faire l'acquisition d'un autre niveau d'option pour le couplage générique.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16673 [Canal %1:] Bloc %2 Axe pilote/Broche %3 Dépassement du nombre maximum de valeurs pilotes CP (%4)

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Nombre maxi de valeurs pilotes Cp

Description : Une tentative a été faite d'activer un nombre de valeurs pilotes des couplages génériques supérieur au nombre configuré dans le PM18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Réaction :	CN pas prête. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Réduire le nombre des valeurs de couplage définies ou activées ou bien augmenter le nombre total des valeurs du couplage générique configurées dans le PM18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD. Si nécessaire, faire l'acquisition d'un autre niveau d'option pour le couplage générique.
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16674	[Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Broche/axe asservi %4 Nombre maximal de modules CP dépassé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Une tentative a été faite d'activer un nombre de couplages génériques supérieur au nombre configuré dans le PM18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Réaction :	CN pas prête. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Réduire le nombre de couplages définis ou activés ou bien augmenter le nombre des modules de couplage configurés dans le PM18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES. Si nécessaire, faire l'acquisition d'un autre niveau d'option pour le couplage générique.
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16675	[Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche asservi(e) %3 Le module de couplage est déjà défini dans le canal %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Axe/broche %4 = Numéro du canal
Description :	Une tentative a été faite de définir ou d'activer un couplage CP alors qu'un couplage a déjà été défini ou activé dans l'autre canal pour cette broche ou cet axe asservis.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce : Un module de couplage CP ne doit pas être défini en même temps dans plusieurs canaux (pour un même axe ou une même broche asservis).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16676	[Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Broche/axe pilote %4 Nombre maximal de valeurs pilote CP dépassé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Une tentative a été faite d'activer un nombre de valeurs pilotes des couplages génériques supérieur au nombre configuré dans le PM18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Réaction :	CN pas prête. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Réduire le nombre des valeurs de couplage définies ou activées ou bien augmenter le nombre total des valeurs du couplage générique configurées dans le PM18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD. Si nécessaire, faire l'acquisition d'un autre niveau d'option pour le couplage générique.
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
16677	[Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Le module de couplage est déjà défini dans le canal %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = Numéro du canal
Description :	Une tentative a été faite de définir ou d'activer un couplage CP alors qu'un couplage a déjà été défini ou activé dans l'autre canal pour cette broche ou cet axe asservis.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce : Un module de couplage CP ne doit pas être défini en même temps dans plusieurs canaux (pour un même axe ou une même broche asservis).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
16678	[Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Etat %4 Instruction de déplacement illicite
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche %4 = Etat
Description :	Un déplacement additionnel de l'axe asservi / la broche n'est pas autorisé dans l'état actuel du couplage générique. Exemple : CPOF=X G0 X100 n'est pas autorisé.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce. Programmer le déplacement de l'axe asservi ou de la broche avec CPFPOS pour CPON ou CPOF.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16679	[Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Broche/axe asservi(e) %4 non disponible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Un couplage a été activé ou désactivé pour lequel la broche / l'axe asservi(e) n'est pas disponible actuellement. Causes possibles : - La broche / l'axe est actif(ve) dans le canal. - La broche / l'axe est actif(ve) dans l'autre canal. - La broche / l'axe a été utilisé(e) par l'AP et n'a pas encore été débloqué(e).
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Débloquer broche/axe asservi(e) avec permutation de broche / d'axe ou débloquer par l'AP.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16680	[Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %4 Instruction %3 programmée plusieurs fois
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Instruction CP %4 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	L'instruction indiquée a été programmée plusieurs fois dans le bloc pour le même axe asservi ou la même broche d'un couplage générique.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16681	[Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche asservi(e) %3 CPFPOS n'est pas autorisé (cause %4)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche %4 = raison
Description :	Dans l'état actuel, il ne faut pas indiquer CPFPOS pour un axe ou une broche asservis dans un couplage générique. Les causes possibles : - Cause 1 : Le couplage n'est pas désactivé complètement, il reste au moins encore un axe pilote ou une broche pilote actifs dans le couplage.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Les remèdes correspondants aux causes d'erreur indiqués sont les suivants : - Cause 1 : Avant d'indiquer CPFPOS, attendre que le couplage soit entièrement réalisé.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16682	[Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Instructions %4 impossibles ensemble
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche %4 = Instruction CP
Description :	La présence dans un même bloc des instructions indiquées est illicite pour l'axe asservi ou la broche d'un couplage générique.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16684	[Canal %1:] Bloc %2 Ase asservi/Broche %3 Instructions %4 impossibles séparément
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche %4 = Instructions CP
Description :	Les instructions indiquées sont autorisées pour l'axe asservi ou la broche d'un couplage générique uniquement si elles figurent ensemble dans un même bloc.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16685	[Canal %1:] Bloc %2 Ase asservi/Broche %3 Instructions %4 impossibles séparément
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche %4 = Instructions CP
Description :	Les instructions indiquées sont autorisées pour l'axe asservi ou la broche d'un couplage générique uniquement si elles figurent ensemble dans un même bloc.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
16686	[Canal %1:] Bloc %2 Ase asservi/Broche %3 Type de couplage/Instruction %4 illicite
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche %4 = Instructions CP
Description :	L'instruction est illicite pour le type de couplage générique indiqué.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16687 [Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Type de couplage / instruction %4 impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro de bloc, numéro de ligne
%3 = ID actsyn
%4 = Type de couplage

Description : L'instruction est illicite pour le type de couplage générique indiqué.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16688 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Type de couplage %4 Dépassement du nombre maximum de valeurs pilotes

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Type de couplage

Description : Le nombre maximal admis de valeurs pilotes a été dépassé pour le type de couplage générique indiqué.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce, réduire le nombre de valeurs pilotes ou utiliser un autre type de couplage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16689 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Type de couplage %4 Dépassement du nombre maximum de valeurs pilotes

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Type de couplage

Description : Le nombre maximal admis de valeurs pilotes a été dépassé pour le type de couplage générique indiqué.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce, réduire le nombre de valeurs pilotes ou utiliser un autre type de couplage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16690	[Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Impossible de changer le système référentiel %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche %4 = Système référentiel
Description :	Une tentative de changement de système référentiel a été faite alors que le couplage générique est activé.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce. Désactiver le couplage puis le réactiver avec le système référentiel désiré.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16691	[Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Impossible de changer le système référentiel %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche %4 = Système référentiel
Description :	Une tentative de changement de système référentiel a été faite alors que le couplage générique est activé.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce. Désactiver le couplage puis le réactiver avec le système référentiel désiré.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16692	[Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Dépassement du nombre maximum de couplages dans le bloc (%4)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche %4 = Nombre maxi de couplages
Description :	Le nombre maximum de couplages génériques a été dépassé dans le bloc.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce. Réduire le nombre de couplages génériques programmés dans le bloc.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16694	[Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Etat/Instruction %4 illicites
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche %4 = Etat, instruction
Description :	L'instruction donnée est illicite dans l'état actuel du couplage générique.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16695 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Etat/Instruction %4 illicites

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = nom d'axe, numéro de broche
 %4 = Etat, instruction

Description : L'instruction donnée est illicite dans l'état actuel du couplage générique.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16696 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Couplage non défini

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Une instruction est donnée pour un couplage qui n'a pas été défini.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.
 Faire figurer la définition du couplage ou son activation avant l'instruction.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16697 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Couplage non défini

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Une instruction est donnée pour un couplage qui n'a pas été défini.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.
 Faire figurer la définition du couplage ou son activation avant l'instruction.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16698	[Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Axe pilote/Broche %4 non définis
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche %4 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Une instruction est donnée pour un axe pilote ou une broche qui n'ont pas été définis dans le couplage .
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce. Faire figurer la définition de l'axe pilote/broche ou son activation avant l'instruction.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16699	[Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Broche/axe pilote %4 non défini
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = Nom d'axe
Description :	Une instruction est donnée pour un axe pilote ou une broche qui n'ont pas été définis dans le couplage .
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce. Faire figurer la définition de l'axe pilote/broche ou son activation avant l'instruction.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16700	[Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Type d'avance erroné
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Dans une fonction de filetage, l'avance a été programmée dans une unité interdite. 1. G33 (filetage à pas constant) et l'avance n'ont pas été programmés avec G94 ou G95. 2. G33 (filetage à pas constant) est activé (automaintenu) et G63 est programmé en plus dans un bloc suivant (situation conflictuelle ! (G63 se trouve dans le deuxième groupe G tandis que G33, G331 et G332 se trouvent dans le premier groupe G). 3. G331 ou G332 (taraudage sans porte-taraud compensateur) et l'avance n'ont pas été programmés avec G94.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Utiliser uniquement le type d'avance G94 ou G95 dans les fonctions de filetage. Après G33 et avant G63, annuler la fonction de filetage avec G01.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16701	[Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Broche/axe asservi %4 Couplage non défini
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Une instruction est donnée pour un couplage qui n'a pas été défini.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce. Faire figurer la définition du couplage ou son activation avant l'instruction.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16715	[Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Broche pas à l'arrêt
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro de broche
Description :	Pour la fonction utilisée (G74, accostage du point de référence), la broche doit être à l'arrêt.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Dans le programme pièce, programmer M5 ou SPOS/SPOSA avant le bloc erroné.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16720	[Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Pas de vis est nul
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Dans un bloc de filetage contenant G33 (filetage à pas constant) ou G331 (taraudage sans porte-taraud compensateur), aucun pas n'a été programmé.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Le pas de vis est à programmer pour l'axe géométrique indiqué sous le paramètre d'interpolation correspondant. X -> I Y -> J Z -> K
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16730	[Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Mauvais paramètres
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche

Description :	Pour G33 (filetage à pas constant), le paramètre de filetage n'a pas été affecté à l'axe qui détermine la vitesse. Dans le cas de filetages sur corps cylindriques et de filetages plans, le pas de vis est programmé sous le paramètre d'interpolation correspondant à l'axe géométrique indiqué. X -> I Y -> J Z -> K Dans le cas de filetages sur corps coniques, l'adresse I, J, K se rapporte à l'axe qui parcourt la plus grande distance (longueur du filetage). Cependant, un 2e pas pour l'autre axe n'est pas précisé.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Assigner les paramètres du pas à l'axe qui détermine la vitesse.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16735	[Canal %1:] Bloc %2 Paramètres de géométrie incorrects (erreur %3)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = spécification de l'erreur
Description :	Pour G335/G336 (filetage avec filetage bombé), impossible d'affecter le paramètre de pas à un axe qui détermine la vitesse. Le numéro d'erreur détermine la cause précise : Erreur 1 : le paramètre de pas est incompatible avec le point final ou le plan du cercle programmé. Erreur 2 : un angle sur trajectoire circulaire supérieur à 90 Grad a été programmé. Erreur 3 : le cercle comporte une composante hélicoïdale. Erreur 4 : le cercle recoupe l'un des angles 45/135/225/315 degrés dans la programmation. Erreur 5 : le cercle recoupe l'un des angles 45/135/225/315 degrés après prise en compte des frames. Erreur 6 : le pas n'a pas été programmé pour l'axe avec la distance à parcourir la plus longue.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier la programmation de cercle ou - affecter le paramètre de pas à l'axe avec la distance à parcourir la plus longue.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16740	[Canal %1:] Bloc %2 Aucun axe géométrique programmé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans le cas d'un filetage (G33) ou d'un taraudage sans porte-taraud compensateur (G331, G332), aucun axe géométrique n'a été programmé. L'axe géométrique est toutefois indispensable lorsqu'un paramètre d'interpolation a été indiqué. Exemple : N100 G33 Z400 K2 ; pas de vis 2 mm, fin du filetage Z=400 mm N200 SPOS=0 ; amener la broche en mode axe N201 G90 G331 Z-50 K-2 ; taraudage à Z=-50, marche à gauche N202 G332 Z5 ; retrait, inversion automatique du sens N203 S500 M03 ; broche de nouveau en mode broche
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Indiquer l'axe géométrique et le paramètre d'interpolation correspondant.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16746	[Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 Le rapport de transmission %4 n'est pas paramétré
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro de broche %4 = Rapport de boîte de vitesses
Description :	Le 1er jeu de paramètres de rapports de transmission est actif. Le rapport de transmission demandé n'est pas paramétré dans le 1er jeu de paramètres. Le nombre des rapports de transmission paramétrés est configuré dans le PM35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS. Exemples de causes pouvant être à l'origine de l'alarme avec 3 rapports de transmission paramétrés (PM 35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS = 3): * ... programmation de M44 ou de M45 pour la broche concernée * ... programmation de M70 alors que le PM35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE est supérieur à 3.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce : les seuls rapports de transmission admis sont ceux qui ont été configurés conformément au PM35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS. Limiter la configuration de M70 (PM 35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) au PM35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16747	[Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 Le rapport de transmission engagé %4 pour le taraudage n'est pas paramétré
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro de broche %4 = Rapport de boîte de vitesses
Description :	G331 active le second jeu de paramètres des rapports de transmission pour le taraudage. Le rapport de transmission actuel n'est pas paramétré dans le second jeu de paramètres. Le nombre des rapports de transmission paramétrés figure dans le PM35092 \$MA_NUM_GEAR_STEPS2. Il est impossible de faire figurer un changement de rapport de transmission dans les blocs de déplacement. Le rapport de transmission adapté à la vitesse doit être engagé avant le bloc de déplacement.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Marche à suivre pour que le rapport de transmission approprié soit engagé automatiquement avant l'usinage du filetage : * Programmer la vitesse de rotation de broche (S) dans un propre bloc G331 sans déplacement d'axe avant l'usinage du filetage (par ex. G331 S1000) * Activer M40 pour la broche.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16748	[Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 Le rapport de transmission %4 est attendu
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro de broche %4 = Rapport de boîte de vitesses
Description :	G331 active le second jeu de paramètres des rapports de transmission pour le taraudage. Dans le bloc de déplacement actuel, la vitesse de rotation programmée (S) de la broche maître ne se situe pas dans la plage de vitesse du rapport de transmission activé. Il est impossible d'effectuer un changement du rapport de transmission dans des blocs de déplacement. Le rapport de transmission adapté à la vitesse doit être engagé avant le bloc de déplacement.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Marche à suivre pour que le rapport de transmission approprié soit engagé automatiquement avant l'usinage du filetage : * Programmer la vitesse de rotation de broche (S) dans un propre bloc G331 sans déplacement d'axe avant l'usinage du filetage (par ex. G331 S1000) * Activer M40 pour la broche.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16750	[Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 SPCON non programmé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Pour la fonction programmée (axe rotatif, axe de positionnement), la broche doit se trouver en asservissement de position.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer l'asservissement de position de la broche avec SPCON dans le bloc précédent.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16751	[Canal %1:] Bloc %2 Broche/Axe %3 SPCOF inexécutable
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Pour la fonction programmée, la broche doit se trouver en mode de régulation. En mode Positionnement ou en mode Axe, la boucle de régulation de position ne doit pas être désélectionnée
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Dans le bloc précédent, faire passer la broche en mode de régulation. Ceci peut se faire par le biais de M3, M4 ou M5 pour la broche en question.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16755	[Canal %1:] Bloc %2 Aucun arrêt nécessaire
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Il n'est pas requis d'arrêt pour la fonction programmée. Un arrêt n'est nécessaire suite à un SPOSA ou après M5 que pour le cas où le bloc suivant doit être enclenché seulement après l'arrêt de la broche.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Ne pas écrire l'instruction.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16757	[Canal %1:] Bloc %2 La broche asservie %3 est déjà broche/axe pilote dans un autre couplage
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro de la broche asservie
Description :	Un couplage, pour lequel la broche/l'axe asservi est déjà actif en tant que broche/axe pilote dans un autre couplage, a été activé. Les couplages concaténés ne sont pas possibles.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier, dans le programme pièce, si la broche/l'axe asservi est déjà actif en tant que broche/axe pilote dans un autre couplage.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16758	[Canal %1:] Bloc %2 La broche pilote %3 est déjà broche/axe asservi dans un autre couplage
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro de la broche pilote
Description :	Un couplage, pour lequel la broche/l'axe pilote est déjà actif en tant que broche/axe asservi dans un autre couplage, a été activé. Les couplages concaténés ne sont pas possibles.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier, dans le programme pièce, si la broche/l'axe pilote est déjà actif en tant que broche/axe asservi dans un autre couplage.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16760	[Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Valeur S manque
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Pour le taraudage sans porte-taraud compensateur (G331 ou G332), il manque la vitesse de rotation de la broche.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer la vitesse de rotation de la broche sous l'adresse S en [tr/min] (malgré le mode Axe) ; le sens de rotation est défini par le signe du pas de la vis de transmission. - Pas de vis positif : sens de rotation comme M03 - Pas de vis négatif : sens de rotation comme M04 N2.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16762	[Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 Fonction filetage active
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro de broche

Description :	Erreur de programmation : La fonction broche ne peut momentanément pas être exécutée. L'alarme se produit quand la broche (broche maître) est combinée à des axes dans une interpolation. Erreur de programmation : La fonction broche ne peut momentanément pas être exécutée. L'alarme se produit quand la broche (broche maître) est combinée à des axes dans une interpolation.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce. Désélectionner le filetage ou le taraudage.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16763	[Canal %1 :] Bloc %2 Axe %3 Vitesse de rotation programmée est inadmissible (nulle ou négative)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Une vitesse de rotation (valeur S) a été programmée avec une valeur nulle ou négative.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	La vitesse de rotation programmée (valeur S) doit être positive. Selon le cas, la valeur zéro peut être acceptée (p. ex. G25 S0).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16765	[Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Broche/axe asservi manque
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn
Description :	L'axe/la broche asservi ne figure pas dans le programme pièce.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16766	[Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Chaîne non interprétable
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn
Description :	Un couplage a été activé dans lequel une chaîne de caractères non interprétable a été écrite (p. ex. comportement lors d'un changement de bloc).
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16767 [Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Broche/axe pilote manque

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne
 %3 = ID actsyn

Description : L'axe/la broche pilote n'a pas été programmé dans le programme pièce.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16769 [Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Trop de couplages pour l'axe %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne
 %3 = ID actsyn
 %4 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Le nombre d'axes/de broches pilotes défini pour l'axe/la broche indiqué excède le maximum autorisé.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16770 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Aucun système de mesure disponible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = nom d'axe, numéro de broche

Description : On a programmé une fonction de broche parmi les suivantes, qui nécessite un asservissement de position :
 SPCON,
 SPOS, SPOSA,
 COUPON,
 G331/G332.
 La présence d'un système de mesure est la condition minimale exigée pour l'asservissement de position.
 Aucun système de mesure n'a été configuré dans le PM30200 \$MA_NUM_ENCS de la broche programmée.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Installer un système de mesure.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16771 [Canal %1:] Bloc %3 Axe asservi %2 Mouvement forcé pas validé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = nom d'axe, numéro de broche
 %3 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Pour l'axe indiqué, il ne peut y avoir aucune synchronisation du réducteur, aucun mouvement forcé car ils n'ont pas été validés au niveau de l'interface VDI. Cette alarme peut être supprimée avec le PM 11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 17 = 1 ou avec CPMALARM[FAX], bit 11 = 1 dans le cas d'une programmation CP.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Mettre à 1 le signal d'interface CN/AP DB380x DBX5002.4 (Libération forçage axe asservi).

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

16772 [Canal %1:] Bloc %2 L'axe %3 est un axe asservi, le couplage s'ouvre

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Axe, broche

Description : L'axe est activé comme axe asservi dans un couplage. Le couplage est ouvert dans le mode REF. L'alarme peut être inhibée avec le PM 11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 29 = 1 ou bien avec CPMALARM[FAX], bit 0 = 1 dans le cas d'une programmation CP.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Le couplage se referme en quittant le mode REF.

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

16773 [Canal %1:] Axe %2 est un axe asservi. Les blocages d'axe/broche des axes pilotes %3 et %4 sont différents

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Axe, broche
%3 = Axe, broche
%4 = Axe, broche

Description : L'axe est actif en tant qu'axe asservi dans un couplage. Les axes pilotes ont des états différents en ce qui concerne le verrouillage d'axe / de broche. L'alarme peut être inhibée avec le paramètre machine PM 11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 0 = 1 ou bien avec CPMALARM[FAX], bit 1 = 1, dans le cas d'une programmation CP.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Mettre tous les axes pilotes dans le même état de verrouillage d'axe/broche

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

16774 [Canal %1:] La synchronisation a été interrompue pour l'axe asservi/broche %2

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : La synchronisation (EGONSYN, EGONSYN ou COUP) a été interrompue pour l'axe indiqué.
L'interruption de la synchronisation a différentes raisons.

- RESET
- Fin de programme
- Axe basculant dans le mode de fonctionnement en poursuite
- Arrêt rapide suite à un défaut

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède : Si l'interruption de la synchronisation est tolérable, voire souhaitable, l'alarme peut être inhibée avec le PM 11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 31 = 1 ou bien avec CPMALARM[FAX], bit 2 = 1 dans le cas d'une programmation CP.

Uniquement dans le cas d'un réducteur électronique EG :

S'il ne doit pas être possible d'interrompre la synchronisation, cela peut se faire par l'indication du critère de changement de bloc FINE dans EGONSYN ou EGONSYNE.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16775 **[Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Aucun système de mesure existant pour l'axe %4**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro de bloc, numéro de ligne
%3 = ID actsyn
%4 = nom d'axe, numéro de broche

Description : On a programmé une fonction de broche parmi les suivantes, qui nécessite un asservissement de position :
SPCON,
SPOS, SPOSA,
COUPON,
G331/G332.

La présence d'un système de mesure est la condition minimale exigée pour l'asservissement de position.
Aucun système de mesure n'a été configuré dans le PM30200 \$MA_NUM_ENCS de la broche programmée.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Installer un système de mesure.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16777 **[Canal %1:] Bloc %2 Couplage : axe asservi %3 indisponible pour axe pilote %4**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Un couplage a été activé pour lequel l'axe/la broche asservi n'est actuellement pas disponible. Causes possibles :
- L'axe/la broche est actif dans l'autre canal.
- L'axe/la broche a été utilisé par l'AP et n'a pas encore été libéré.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Amener la broche/l'axe pilote dans le canal correspondant par le biais d'une permutation de broche/d'axe ou faire libérer la broche/l'axe par l'AP.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16778	[Canal %1:] Bloc %2 Couplage : couplage en boucle pour axe asservi %3 et axe pilote %4 inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche %4 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Un couplage a été activé qui, compte tenu d'autres couplages, conduit à un couplage en boucle. Ce dernier ne permet pas un calcul univoque.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Configurez le couplage en conséquence dans les PM ou corrigez le programme pièce (PM 21300 \$MC_COUPLE_AXIS_1).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
16779	[Canal %1:] Bloc %2 Couplage : trop de couplages pour axe %3, voir axe pilote %4 actif
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche %4 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Le nombre d'axes/de broches pilotes défini pour l'axe/la broche indiqué excède le maximum autorisé. Comme dernier paramètre, on a un axe pilote/un objet à valeur pilote auquel est déjà couplé l'axe/la broche dont il est question.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
16780	[Canal %1:] Bloc %2 Broche/axe asservi manque
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'axe/la broche asservi ne figure pas dans le programme pièce.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16781	[Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche pilote manque
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'axe/la broche pilote n'a pas été programmé dans le programme pièce.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16782 [Canal %1:] Bloc %2 Broche/axe asservi %3 indisponible

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Un couplage a été activé pour lequel l'axe/la broche asservi n'est actuellement pas disponible. Causes possibles :
 - L'axe/la broche est actif dans l'autre canal.
 - L'axe/la broche a été utilisé par l'AP et n'a pas encore été libéré.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Amener la broche/l'axe pilote dans le canal correspondant par le biais d'une permutation de broche/d'axe ou faire libérer la broche/l'axe par l'AP.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16783 [Canal %1:] Bloc %2 Axe/Broche pilote %3 indisponible

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Un couplage a été activé pour lequel la broche/l'axe pilote est actuellement indisponible. Causes possibles :
 - Un couplage par valeur de consigne a été sélectionné et l'axe/la broche est actif dans l'autre canal.
 - L'axe/la broche a été utilisé par l'AP et n'a pas encore été libéré.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Amener la broche/l'axe pilote dans le canal correspondant par le biais d'une permutation de broche/d'axe ou faire libérer la broche/l'axe par l'AP.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16785 [Canal %1:] Bloc %2 Broches/axes %3 identiques

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Un couplage a été activé pour lequel la broche/l'axe asservi est identique à la broche/l'axe pilote.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
 - Configurer le couplage conformément au PM 21300 \$MC_COUPLE_AXIS_1
 - ou corriger le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16786 [Canal %1:] Bloc %2 Il existe déjà un couplage avec la broche pilote %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = numéro de broche pilote

Description :	Il est envisagé d'activer un couplage dont la broche asservie est déjà impliquée dans un autre couplage activé, avec une autre broche pilote. Or, la fonction broche synchrone admet une seule broche pilote. La broche pilote déjà activée est indiquée dans le dernier paramètre d'alarme.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Avant d'activer le nouveau couplage, désactiver le couplage existant. Si plusieurs broches / axes pilotes sont nécessaires, il faut utiliser la fonction ELG (réducteur électronique).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16787	[Canal %1:] Bloc %2 Paramètres de couplage non modifiables
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le couplage indiqué est protégé en écriture. En conséquence, les paramètres du couplage ne peuvent pas être modifiés.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informé le personnel/le service après-vente habilité. - Supprimer la protection en écriture (voir PM 21340 \$MC_COUPLE_IS_WRITE_PROT_1) - ou corriger le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16788	[Canal %1:] Bloc %2 Couplage en boucle
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un couplage a été activé qui, compte tenu d'autres couplages, conduit à un couplage en boucle. Ce dernier ne permet pas un calcul univoque.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informé le personnel/le service après-vente habilité. - Configurer le couplage conformément au PM 21300 \$MC_COUPLE_AXIS_1 - ou corriger le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16789	[Canal %1:] Bloc %2 Couplage multiple
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un couplage a été activé pour lequel les axes/les broches sont déjà occupés par un autre couplage. Les couplages parallèles ne peuvent être traités.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier dans le programme pièce s'il existe déjà un autre couplage pour les axes.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16790	[Canal %1:] Bloc %2 Paramètre est nul ou manque
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un couplage a été activé dans lequel un paramètre significatif a été indiqué comme étant nul ou n'a pas été écrit (p. ex. un dénominateur dans un rapport de transmission, aucun axe asservi).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. - Configurer le couplage conformément au PM 42300 \$SC_COUPLE_RATIO_1 - ou corriger le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16791	[Canal %1:] Bloc %2 Paramètre sans signification
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un couplage a été activé dans lequel un paramètre sans signification a été écrit (p. ex. paramètre pour la boîte électronique) .
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16792	[Canal %1:] Bloc %2 Trop de couplages pour axe/broche %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Le nombre d'axes/de broches pilotes défini pour l'axe/la broche indiqué excède le maximum autorisé.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16793	[Canal %1:] Bloc %2 Pas de changement de transformation du fait du couplage de l'axe %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	L'axe indiqué est un axe asservi dans un groupe de transformation. Lorsque le couplage est activé, la transformation ne peut pas être modifiée.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce. Désactiver le ou les couplages avant de changer ou non de transformation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16794	[Canal %1:] Bloc %2 Pas d'accostage du point de référence du fait du couplage de l'axe/de la broche %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	L'axe indiqué est un axe asservi (Gantry) et ne peut donc pas accoster le point de référence.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce. Désactiver le ou les couplages de cet axe avant l'accostage du point de référence ou ne pas accoster le point de référence. Un axe asservi Gantry ne peut pas se référencer sur lui-même.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16795	[Canal %1:] Bloc %2 Chaîne de caractères non interprétable
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un couplage a été activé dans lequel une chaîne de caractères non interprétable a été écrite (p. ex. comportement lors d'un changement de bloc).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16796	[Canal %1:] Bloc %2 Couplage non défini
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un couplage doit être activé dont les paramètres n'ont été ni programmés, ni configurés.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le programme pièce ou le PM ; programmer le couplage avec COUPDEF ou le configurer avec PM.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16797	[Canal %1:] Bloc %2 Le couplage est actif
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une opération est à exécuter pendant laquelle aucun couplage ne doit être actif, par exemple COUPDEL ou TANGDEL ne peuvent pas s'appliquer à des couplages actifs.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme pièce, désactiver le couplage avec COUPOF ou TANGOF.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16800	[Canal %1:] Bloc %2 Instruction de déplacement DC/CDC pour axe %3 inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Le mot-clé DC (Direct Coordinate) ne peut s'employer que pour des axes rotatifs. Il provoque l'accostage de la position absolue programmée selon le trajet le plus court. Exemple : N100 C=DC(315)
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Dans le bloc CN visualisé, remplacez le mot-clé DC par l'indication AC (Absolute Coordinate). Si l'alarme est due à une mauvaise définition de l'axe, l'axe peut être déclaré axe rotatif à l'aide du paramètre machine spécifique à l'axe PM 30300 \$MA_IS_ROT_AX. Paramètres machine correspondants : PM 30310 \$MA_ROT_IS_MODULO PM 30320 \$MA_DISPLAY_IS_MODULO
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16810	[Canal %1:] Bloc %2 Instruction de déplacement ACP pour axe %3 inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Le mot-clé ACP (Absolute Coordinate Positive) n'est autorisé que pour des axes modulo. Il provoque l'accostage de la position absolue programmée dans le sens indiqué.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Dans le bloc CN visualisé, remplacez le mot-clé ACP par l'indication AC (Absolute Coordinate). Si l'alarme est due à une mauvaise définition de l'axe, l'axe peut être déclaré axe rotatif avec conversion modulo au moyen des paramètres machine spécifiques aux axes, PM 30300 \$MA_IS_ROT_AX et PM 30310 \$MA_ROT_IS_MODULO. Paramètre machine correspondant : PM 30320 \$MA_DISPLAY_IS_MODULO
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
16820	[Canal %1:] Bloc %2 Instruction de déplacement ACN pour axe %3 inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Le mot-clé ACN (Absolute Coordinate Negative) n'est autorisé que pour les axes modulo. Il provoque l'accostage de la position absolue programmée dans le sens indiqué.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Dans le bloc CN visualisé, remplacez le mot-clé ACN par l'indication AC (Absolute Coordinate). Si l'alarme est due à une mauvaise définition de l'axe, l'axe peut être déclaré axe rotatif avec conversion modulo au moyen des paramètres machine spécifiques aux axes, PM 30300 \$MA_IS_ROT_AX et PM 30310 \$MA_ROT_IS_MODULO. Paramètre machine correspondant : PM 30320 \$MA_DISPLAY_IS_MODULO
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16830 [Canal %1:] Bloc %2 Position erronée programmée pour axe/broche %3

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Pour un axe modulo, une position a été programmée en dehors de la plage 0 - 359,999.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer la position dans la plage de 0 à 359,999.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16903 [Canal %1:] Influence sur le prog. action %2<ALNX> inadmissible dans l'état courant

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	L'action concernée ne peut pas être traitée actuellement. Ceci peut intervenir par ex. pendant l'introduction des paramètres machine.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Attendre que l'autre opération soit terminée ou y mettre fin avec Reset et répéter la manipulation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16904 [Canal %1:] Influence sur le prog. action %2<ALNX> inadmissible dans l'état courant

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	Le traitement (programme, recherche de bloc, point de référence ...) ne peut pas être lancé ou ne peut pas être poursuivi dans l'état actuel.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier l'état du programme et celui du canal.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16905 [Canal %1:] Influence sur le prog. action %2<ALNX> inadmissible

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	Le traitement ne peut pas être lancé ou ne peut pas être poursuivi. Un démarrage est accepté seulement si une fonction NCK peut être lancée. Exemple : Dans le mode manuel JOG un démarrage est accepté si par ex. le générateur de fonction est actif ou si un mouvement JOG a été arrêté auparavant avec la touche Arrêt.
Réaction :	Réaction d'alarme en mode automatique.
Remède :	Vérifier l'état du programme et celui du canal.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16906 [Canal %1:] Influence sur le prog. abandon de l'action %2<ALNX> du fait d'une alarme

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description : L'action a été interrompue du fait d'une alarme.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Elimination de l'erreur et acquittement de l'alarme. Relancer ensuite l'opération.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16907 [Canal %1:] Action %2<ALNX> possible uniquement à l'état Programme arrêté

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description : L'exécution de l'action est uniquement autorisée à l'état Arrêt.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier l'état du programme et celui du canal.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16908 [Canal %1:] Action %2<ALNX> possible uniquement à l'état Reset ou à la fin d'un bloc

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description : L'action est uniquement autorisée à l'état Reset ou à la fin d'un bloc.
En mode JOG, lors du passage dans un autre mode, aucun axe déplacé comme axe géométrique dans le système de coordonnées tourné ne doit être activé comme axe API ou axe de commande (lancé par une action synchrone statique). Autrement dit, ces axes doivent revenir à l'état "neutre".

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier l'état du programme et celui du canal.
Dans le mode JOG, vérifier si les axes sont des axes API ou des axes de commande.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16909 [Canal %1:] Action %2<ALNX> inadmissible dans mode de fonctionnement courant

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description : Un autre mode de fonctionnement doit être activé pour la fonction choisie.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier la manipulation et le mode de fonctionnement.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16911 [Canal %1:] Changement de mode de fonctionnement inadmissible

Paramètres : %1 = Numéro du canal

Description : Le passage du mode écrasement en mémoire dans un autre mode n'est pas permis.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Dès que l'écrasement en mémoire est terminé, on peut de nouveau passer à un autre mode de fonctionnement.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16912	[Canal %1:] Influence sur le prog. action %2<ALNX> possible uniquement à l'état Reset
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	L'exécution de l'action est uniquement autorisée à l'état Reset. Exemple : Une sélection de programme par l'IHM ou communication des canaux (INIT), ne peut être effectuée qu'à l'état Reset.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Faire un Reset ou attendre la fin de l'opération en cours.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
16913	[GMFC %1:] [Canal %2:] Changement de mode de fonctionnement : action %3<ALNX> inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro du GMFC %3 = numéro d'action/nom d'action
Description :	Le passage dans le mode de fonctionnement souhaité n'est pas autorisé. La commutation n'est possible qu'à l'état "Reset". Exemple : Le programme a été suspendu dans le mode de fonctionnement AUTO par un Arrêt CN. Un changement de mode de fonctionnement s'effectue pour passer en mode JOG (programme à l'état suspendu). A partir de ce mode de fonctionnement, on peut passer uniquement en mode AUTO, mais pas du tout en mode MDA !
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Actionner la touche Reset et revenir au début de l'exécution du programme, ou bien actionner le mode de fonctionnement dans lequel se trouvait le programme auparavant.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
16914	[GMFC %1:] [Canal %2:] Changement de mode de fonctionnement : action %3<ALNX> inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro du GMFC %3 = numéro d'action/nom d'action
Description :	Changement incorrect du mode de fonctionnement, par ex. : Auto -> MDAREF.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier la manipulation et le mode de fonctionnement sélectionné.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
16915	[Canal %1:] Action %2<ALNX> inadmissible dans le bloc courant
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	Si l'on interrompt des blocs de déplacement avec des sous-programmes asynchrones ASUP, il faut permettre au programme interrompu de poursuivre après l'exécution des sous-programmes ASUP (réorganisation du traitement des blocs). Le second paramètre décrit l'action envisagée devant entraîner l'interruption du traitement des blocs.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Poursuivre le programme jusqu'à un bloc CN réorganisable ou bien modifier le programme pièce en conséquence.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16916	[Canal %1:] Repositionnement : action %2<ALNX> inadmissible dans l'état courant
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	Le repositionnement du traitement des blocs est impossible momentanément. Un changement de mode de fonctionnement ne peut pas avoir lieu. Le second paramètre décrit l'action qui devait entraîner le repositionnement.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Poursuivre le programme jusqu'à un bloc CN repositionnable ou bien modifier le programme pièce en conséquence.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
16919	[Canal %1:] Action %2<ALNX> inadmissible si alarme présente
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	L'action ne peut pas être exécutée en raison d'une alarme ou bien le canal présente un défaut.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Actionnement de la touche Reset.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
16920	[Canal %1:] Action %2<ALNX> est déjà active
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	Une action identique est encore en cours d'exécution.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Attendre que l'opération précédente soit terminée avant de répéter la manipulation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
16922	[Canal %1:] Sous-programmes : action %2<ALNX>, nombre maximal de niveaux d'imbrication dépassé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	Le traitement en cours peut être interrompu par différentes actions. Suivant l'action, ce sont des sous-programmes ASUP qui sont activés. Ces sous-programmes ASUP peuvent être interrompus de la même façon que le programme utilisateur. Pour des raisons de capacité de mémoire, on limite le nombre de niveaux d'imbrication des sous-programmes ASUP. Exemple : Une interruption suspend l'exécution du programme en cours. Des interruptions de priorité supérieure interrompent le traitement des sous-programmes ASUP activés précédemment. Les actions peuvent être les suivantes : DryRunOn/Off, décodage bloc par bloc activé, effacement de la distance restant à parcourir, interruptions.....
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Ne pas déclencher l'événement sur ce bloc.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
16923	[Canal %1:] Influence sur le prog. action %2<ALNX> inadmissible dans l'état courant
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action

Description :	L'opération en cours ne peut pas être interrompue, car un processus de prétraitement des blocs est activé. C'est le cas par ex. pour le chargement de paramètres machine et pour la recherche de blocs jusqu'à leur achèvement.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Interruption avec RESET !
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16924	[Canal %1:] Attention : le test programme modifie les données de gestion d'outil
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	Le test du programme modifie les données de gestion d'outil. Les données ne peuvent pas être automatiquement restaurées après la fin du test. L'opérateur est appelé par ce message d'erreur à faire une sauvegarde des données et à les recharger après le test.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informé le personnel/le service après-vente habilité. Sauvegarder les données d'outil sur l'IHM et les recharger après "ProtestOff".
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16925	[Canal %1:] Influence sur le prog. action %2<ALNX> inadmissible dans l'état courant, action %3<ALNX> active
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action %3 = numéro d'action/nom d'action
Description :	L'action a été refusée car un changement de mode ou un changement sous-mode (basculement vers Auto, MDA, Jog, écrasement en mémoire, numérisation, ...) est en cours. Exemple : Le message d'alarme intervient quand la touche Départ a été pressée pendant un changement de mode ou de sous-mode de fonctionnement, par ex. basculement de Auto vers MDA, avant que le NCK ait confirmé la sélection du mode de fonctionnement.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Répéter l'action.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16927	[Canal %1:] Action %2<ALNX> inadmissible si traitement interruption actif
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	L'action ne doit pas être activée pendant le traitement d'une interruption (par ex. changement de mode).
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Faire un Reset ou attendre la fin du traitement de l'interruption.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16928	[Canal %1:] Traitement d'interruption : Action %2<ALNX> impossible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action

Description :	Une interruption de programme a été activée sur un bloc non réorganisable. Exemples des interruptions de programme possibles dans ce cas : - Accostage d'une butée - Signal de canal Vdi pour effacement du chemin restant - Signal d'axe Vdi pour effacement du chemin restant - Mesure - Limite logicielle - Permutation d'axe - Axe issu de l'état poursuite - Désactivation de l'asservissement (servo disable) - Changement de rapport lorsque le rapport réel est différent du rapport de consigne. En ce qui concerne le bloc touché, il s'agit du : - bloc de rassemblement de la recherche de bloc (sauf le dernier bloc principal) - bloc actif lors de l'interruption de l'écrasement en mémoire.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Ne pas déclencher l'événement sur ce bloc.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16930	[Canal %1:] Blocs précédent et actuel %2 doivent être séparés par un bloc exécutable
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc
Description :	Les fonctions de langage WAITMC, SETM, CLEARM, WRTPR et MSG doivent être programmées seules dans un bloc CN. Pour éviter des creux de vitesse, ces blocs sont ajoutés au bloc CN suivant en interne dans le NCK (au bloc CN précédent pour WAITMC). C'est pourquoi les blocs CN doivent toujours être séparés par un bloc exécutable (pas de bloc de calcul). Un bloc CN exécutable contient par exemple des mouvements de déplacement, une fonction auxiliaire, un STOPRE, un arrêt temporisé, etc. Remarque : ce principe ne s'applique pas à la programmation de MSG avec le paramètre supplémentaire "1". Dans ce cas, un bloc spécifique est généré pour interrompre le contournage.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer un bloc CN exécutable entre le bloc précédent et le bloc CN actuel. Exemple : N10 SETM. N15 STOPRE ; bloc CN exécutable inséré. N20 CLEARM.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16931	[Canal %1:] Sous-programmes : action %2<ALNX>, nombre maximal de niveaux d'imbrication dépassé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action

Description :	Le traitement en cours peut être interrompu par différentes actions. Suivant l'action, ce sont des sous-programmes ASUP qui sont activés. Ces sous-programmes ASUP peuvent être interrompus de la même façon que le programme utilisateur. Pour des raisons de capacité de mémoire, on limite le nombre de niveaux d'imbrication des sous-programmes ASUP. Exemple : le bloc d'accostage d'un repositionnement ne doit pas être interrompu de façon répétée ; il convient d'attendre jusqu'à ce que son traitement soit terminé. Les actions peuvent être les suivantes : changement de mode de fonctionnement, SlashOn/Off, écrasement en mémoire.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Provoquer un changement de bloc et répéter l'action.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16932	[Canal %1:] Conflit à l'activation des données utilisateurs type %2
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = type de données
Description :	La fonction "Activer données utilisateur" (service _N_SETUDT) modifie un bloc de données (correction d'outil, décalage d'origine réglable ou frame de base) qui est pris en compte simultanément par des blocs du programme pièce qui sont en cours de préparation. En cas de conflit, l'IHM revient à la valeur précédente. Le paramètre %2 indique le bloc de données concerné : 1: correction d'outil active 2: frame de base 3: décalage d'origine actif
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier les introductions faites sur l'IHM et le cas échéant, les répéter.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16933	[Canal %1:] Traitement d'interruption : Action %2<ALNX> non autorisée dans l'état actuel
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	Si un arrêt passager au-delà des limites de blocs a été opéré à cause d'un événement de réorganisation, il est possible qu'un changement de bloc non réorganisable ait eu lieu. Dans cette situation, il est malheureusement nécessaire d'interrompre le traitement d'événement de réorganisation ! Des événements de réorganisation sont par exemple des interruptions de sous-programme, des effacements de chemin restant et des interruptions.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Le programme doit être interrompu par un Reset.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16934	[Canal %1:] Traitement d'interruption : Action %2<ALNX> impossible à cause d'un arrêt
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action

Description :	Des événements de réorganisation sont par exemple des interruptions de sous-programme, des effacements de chemin restant, des interruptions, des échanges d'axe, des abandons de l'état de poursuite. Dans cette situation, deux événements de réorganisation se croisent. Le deuxième événement de réorganisation rencontre le premier bloc qui a été généré par l'événement précédent (p. ex. un échange d'axe sera forcé rapidement deux fois de suite). Un échange d'axe provoque une réorganisation dans les canaux, ceux non préparés se voient retirer un axe. A la situation décrite ci-dessus, c'est exactement ce bloc qui doit être stoppé afin que le tampon IPO ne puisse plus se remplir. Cela peut se faire par la touche Arrêt ou Arrêt tout, par une alarme avec la configuration ARRET D'INTERPRETEUR ou par un décodage bloc à bloc.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Le programme doit être interrompu par Reset.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16935	[Canal %1:] Action %2<ALNX> impossible en raison d'une recherche de bloc en cours
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	L'action n'est pas autorisée car une recherche de bloc via le test de programme est actif. Recherche de bloc via test de programme : "service-PI _N_FINDBL avec paramètre de mode 5" Lors de ce type de recherche, la fonction test de programme ou encore avance de marche d'essai ne doit pas être enclenchée.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Activer l'action après le recherche de bloc.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16936	[Canal %1:] Action %2<ALNX> impossible en raison de l'activation de l'avance de marche d'essai
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	L'action n'est pas autorisée car l'avance de marche d'essai est activée. Exemple : La recherche de bloc via le test de programme (Service PI _N_FINDBL avec mode paramètre 5) ne doit pas être enclenchée lorsque l'avance de marche d'essai est activée.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Le programme doit être interrompu par un Reset.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16937	[Canal %1:] Action %2<ALNX> impossible en raison du test programme
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	L'action n'est pas autorisée car le test programme est actif. Exemple : La recherche de bloc via le test de programme (Service PI _N_FINDBL avec mode paramètre 5) ne doit pas être enclenchée lorsque le test programme est actif.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Désactiver le test programme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16938	[Canal %1:] Action %2<ALNX> interrompue à cause d'un changement de rapport de boîte de vitesses actif
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	Les événements Reorg sont entre autres : interruption de programme, effacement de distance restante à parcourir et interruption, permutation d'axe, abandon de l'état poursuite. Ces événements doivent attendre la fin d'un changement de rapport de boîte de vitesse. Le temps d'attente maximal est cependant écoulé.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Le programme doit être interrompu par Reset et éventuellement augmenter PM10192 \$MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
16939	[Canal %1:] Action %2<ALNX> refusée en raison d'un changement de rapport de boîte de vitesses actif
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	Les événements de réorganisation possibles à l'état d'arrêt sont par ex. le changement de mode de fonctionnement, l'attente de la fin d'un changement de rapport de boîte. Le temps d'attente maximal est cependant écoulé.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Répéter l'action ou augmenter PM10192 \$MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
16940	[Canal %1:] Action %2<ALNX> attendre le changement de rapport de boîte
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	Les événements Reorg doivent attendre la fin d'un changement de rapport de boîte. L'alarme est affichée durant le temps d'attente.
Réaction :	Visualisation de l'alarme. Affichage de message.
Remède :	L'alarme est inhibée avec le PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 1 == 0.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.
16941	[Canal %1:] Action %2<ALNX> refusée, car aucun événement de programme n'a été exécuté
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro d'action/nom d'action
Description :	Le réglage du PM20108 \$MC_PROG_EVENT_MASK entraîne obligatoirement le déclenchement automatique d'un sous-programme en cas de RESET ou PowerOn. Les sous-programmes implicitement déclenchés sont généralement décrits comme "Appel de programme commandé par événement" ou "Événement de programme". En situation d'alarme, cet Asup ne pouvait pas encore être activé, l'action (en général le départ du programme pièce) doit donc être refusée. Raisons pour lesquelles l'Asup n'a pas pu être déclenché : 1. L'Asup n'existe pas (/N_CMA_DIR/N_PROG_EVENT_SPF) 2. L'Asup doit uniquement démarrer en l'état référé (voir PM11602 \$MN_ASUP_START_MASK) 3. READY manque (à cause de l'alarme)
Réaction :	Visualisation de l'alarme.

Remède : Charger le programme.
Vérifier PM11602 \$MN_ASUP_START_MASK.
Acquitter l'alarme.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16942 [Canal %1:] Instruction de départ programme Action %2<ALNX> impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description : Actuellement, l'alarme survient uniquement en liaison avec l'action SERUPRO. SERUPRO est un acronyme désignant une recherche par le biais d'un test du programme.
SERUPRO recherche maintenant la cible de recherche et a donc commuté ce canal dans le mode test de programme. L'instruction de programme DEPART dans K1 ferait démarrer un autre canal K2 en mode Real, cela signifie que les axes démarreraient en mode Real dans la procédure de recherche.
Si cette alarme est désactivée (voir l'aide), l'utilisateur peut profiter du comportement décrit plus haut en activant le mode test de programme dans K2 via l'AP, en attendant la fin naturelle de K2, en arrêtant K2 pour ensuite désactiver de nouveau le test de programme

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : L'alarme peut être désactivée avec PM10708 \$MN_SERUPRO_MASK bit 1.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16943 [Canal %1 :] Action %2<ALNX> impossible à cause d'un ASUP

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description : L'action dans le 2ème paramètre a été refusée car un Asup est actuellement actif.
Actuellement, cette alarme refuse uniquement la recherche de bloc intégrée. La recherche de bloc intégrée est activée lorsque la recherche est déclenchée dans l'état de programme arrêté. Autrement dit : une partie du programme a été exécutée et l'on "saute" avec la recherche de bloc la partie suivante du programme pour le reprendre ensuite.
L'événement n'est pas possible en cas d'arrêt dans un Asup ou si un Asup a été activé avant l'événement. Un Asup est activé lorsque l'événement de déclenchement survient, mais que l'Asup ne peut pas être démarré (par ex. l'Asup ne démarre pas à cause du blocage de lecture ou de la touche arrêt).
Le type de l'Asup déclenché, Asup utilisateur ou Asup système, ne joue aucun rôle. Les Asup utilisateur sont activés via FC-9 ou les entrées rapides.
Les événements suivants provoquent des Asup système :

- Changement de mode
- Overstore marche
- Interruption de niveau de sous-programme
- Enclenchement bloc par bloc type 2
- Application des paramètres machine
- Application des données utilisateur
- Changer les niveaux optionnels
- Dryrun marche/arrêt
- Test de programme arrêt
- Alarme de bloc de correction
- Codes d'édition dans Teach
- Décalages d'origine externes
- Permutation d'axe
- Effacement de distance restante à parcourir
- Mesure

Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Répéter l'action après la fin de l'Asup.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16944 [Canal %1:] Action %2<ALNX> impossible à cause de blocs de recherche actifs

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro d'action/nom d'action

Description : Le noyau CN traite actuellement soit les blocs d'action de la recherche de blocs, soit les mouvements de déplacement après la recherche de bloc. Dans cette situation, l'action (2ème paramètre de l'alarme) doit être refusée. Actuellement, cette alarme refuse uniquement la recherche de bloc intégrée. La recherche de bloc intégrée est activée lorsque la recherche est déclenchée dans l'état de programme arrêté. Autrement dit : une partie du programme a été exécutée et l'on "saute" avec la recherche de bloc la partie suivante du programme pour le reprendre ensuite.

Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Répéter l'action après le mouvement d'accostage de la recherche de bloc.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16945 [Canal %1:] Action %2<ALNX> est retardée jusqu'en fin de bloc

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro d'action/nom d'action

Description : L'action actuellement en cours (par ex Dry-Run On/Off, changement des niveaux optionnels...) devrait être immédiatement active, mais peut seulement prendre effet en fin de bloc en raison de l'usinage momentané d'un filetage. L'action sera déclenchée un peu plus tard.

Exemple : DryRun est déclenchée au milieu d'un filetage, le déplacement à haute vitesse commence ensuite avec le prochain bloc.

Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : L'alarme peut être supprimée avec le PM 11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 17==1.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16946 [Canal %1:] Démarrage avec START non autorisé

Paramètres : %1 = identificateur canal

Description : Cette alarme est uniquement activée pour "Group-Serupro". "Group Serupro" est activé avec PM10708 \$MN_SERUPRO_MASK Bit2 et permet le ré-empilement de groupes de canaux entiers lors de la recherche. Le PM22622 \$MC_DISABLE_PLC_START détermine quel canal est généralement démarré par l'automate programmable et quel canal peut uniquement être démarré par un autre canal via la commande de programme pièce START.

L'alarme survient lorsque le canal a été démarré par la commande de programme pièce START et que PM22622 \$MC_DISABLE_PLC_START==FALSE était mis à 1.

Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Adapter le PM 22622 \$MC_DISABLE_PLC_START ou désactiver "Group-Serupro" (voir PM 10708 \$MN_SERUPRO_MASK).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16947 [Canal %1:] Démarrage via PLC non autorisé

Paramètres : %1 = identificateur canal

Description : Cette alarme est uniquement activée avec "Group-Serupro". "Group Serupro" est activé avec le PM 10708 \$MN_SERUPRO_MASK", bit 2, et permet le ré-empilement de groupes de canaux entiers lors de la recherche. Le PM 22622 \$MC_DISABLE_PLC_START détermine le canal qui est démarré d'une manière générale par l'AP et le canal qui ne peut être démarré que par un autre canal via la commande de programme pièce START.

L'alarme survient lorsque le canal a été démarré par l'AP et que le PM 22622 \$MC_DISABLE_PLC_START==TRUE avait été mis à 1.

Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Adapter le PM 22622 \$MC_DISABLE_PLC_START ou désactiver "Group-Serupro" (voir PM 10708 \$MN_SERUPRO_MASK).
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16950 [Canal %1:] Recherche avec le bloc d'arrêt

Paramètres : %1 = Numéro du canal
Description : Alarme d'information.
 La recherche n'a pas été effectuée sur le bloc interrompu, mais s'arrête peu avant ce point. Ce bloc appelé "bloc d'arrêt" est généré par la commande du programme pièce IPTRLOCK ou défini implicitement par le PM 22680 \$MC_AUTO_IPTR_LOCK. Le but est d'éviter que la recherche se fasse dans une plage de programme critique (par ex. un taillage par fraise mère). L'alarme indique qu'au lieu de porter sur le bloc précédemment interrompu, la recherche concerne en fait un autre bloc. Ce comportement est voulu et l'alarme ne constitue qu'une notification.
Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : PM 11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, PM 22680 \$MC_AUTO_IPTR_LOCK et l'instruction de langage IPTRLOCK
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16951 [Canal %1:] Recherche dans une section protégée du programme

Paramètres : %1 = Numéro du canal
Description : Avec les instructions de langage IPTRLOCK et IPTRUNLOCK, le programmeur des pièces peut identifier un segment protégé dans le programme pièce. Chaque recherche dans ce segment de programme est acquittée avec l'alarme 16951. En d'autres termes : Lorsque survient cette alarme, l'utilisateur a lancé une recherche (du type Serupro) et la destination de la recherche se trouve dans une zone protégée ! Il est également possible de définir implicitement une zone protégée à l'aide du PM22680 \$MC_AUTO_IPTR_LOCK.
 Nota :
 L'alarme ne peut être générée que si la simulation a été terminée pendant la recherche. L'alarme ne peut pas être émise immédiatement après le lancement de la recherche.
Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.
Remède : PM11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK PM22680 \$MC_AUTO_IPTR_LOCK et l'instruction de langage IPTRLOCK
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16952 [Canal %1:] Instruction de départ de proramme impossible du fait de MDA

Paramètres : %1 = Numéro du canal
Description : Le NCK exécute momentanément un sous-programme en mode MDA. Dans cette constellation, l'instruction "Départ" à l'adresse d'un autre canal n'est pas admise. Attention : lorsqu'un sous-programme est lancé depuis le mode JOG, le NCK peut rebasculer en interne dans le mode MDA s'il se trouvait auparavant en mode MDA et s'il n'était pas à l'état RESET. Remarque : sans cette alarme, ce serait toujours le tampon MDA de l'autre canal qui démarrerait.
Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.
Remède : Démarrer sous-programme en AUTO ou en AUTO -> JOG
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16953	[Canal %1:] Pour l'axe asservi %2, SERUPRO n'est pas autorisé, car l'axe pilote %3 n'est pas bloqué.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Nom d'axe asservi, numéro de broche asservie %3 = Nom d'axe pilote, numéro de broche pilote
Description :	Actuellement, l'alarme se manifeste uniquement en liaison avec l'action SERUPRO. SERUPRO est un acronyme signifiant une recherche par le biais d'un test du programme. Lorsque le couplage est activé, SERUPRO est exécutable uniquement si le blocage des axes / broches est activé pour tous les axes/broches pilotes de l'axe/broche asservis
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Mettre à 1 le blocage de l'axe pilote
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
16954	[Canal %1:] Bloc %2 Arrêt programmable interdit dans la partie temporisation à l'arrêt
Paramètres :	%1 = identificateur canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une instruction de programme conduisant à un arrêt a été utilisée dans une partie du programme (temporisation d'arrêt) délimitée par PM11550 DELAYFSTON et DELAYFSTOF. A cet endroit, à l'exception de G4, aucune instruction n'est admise qui conduirait à un arrêt même de courte durée. Une palge de temporisation d'arrêt peut aussi être définie avec \$MN_STOP_MODE_MASK.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	PM11550 \$MN_STOP_MODE_MASK et instruction de langage DELAYFSTON DELAYFSTOF
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
16955	[Canal %1:] L'arrêt dans la plage de temporisation d'arrêt est retardé
Paramètres :	%1 = identificateur canal
Description :	Un événement conduisant à un arrêt a été détecté dans une partie du programme (temporisation d'arrêt) qui est délimitée par DELAYFSTON et DELAYFSTOF. L'arrêt est temporisé et exécuté après DELAYFSTOP. Une temporisation d'arrêt peut aussi être définie par PM11550 \$MN_STOP_MODE_MASK.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	PM11550 \$MN_STOP_MODE_MASK et instruction de langage DELAYFSTON DELAYFSTOF
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.
16956	[Canal %1:] Le programme %2 ne peut pas démarrer du fait du blocage global du démarrage
Paramètres :	%1 = identificateur canal %2 = (chemin avec noms de programme)

Description : Il est impossible de démarrer le programme sélectionné dans ce canal, car le "Blocage global du démarrage" a été mis à 1.

Remarque:

Le PI "_N_STRTLK" active "Blocage global du démarrage" et le PI "_N_STRTUL" le désactive à nouveau.

L'alarme est activée par PM11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 6

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Supprimer le "blocage global du démarrage" et redémarrer

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16957 [Canal %1:] La section de temporisation d'arrêt est inhibée

Paramètres : %1 = identificateur canal

Description : La section du programme qui est délimitée par DELAYFSTON et DELAYFSTOF (temporisation de l'arrêt) n'a pas pu être activée. De ce fait, chaque arrêt agit instantanément, sans temporisation !

Cela se passe toujours lorsqu'un freinage se prolonge dans la section du programme dédiée à la temporisation d'arrêt, c.-à-d. lorsqu'un freinage débute avant la section du programme réservée à la temporisation d'arrêt, mais se termine dans cette section du programme.

Si on entre dans la section de temporisation d'arrêt avec une correction 0, la temporisation d'arrêt ne peut pas non plus être activée.

Un exemple : Un G4 devant la section de temporisation d'arrêt permet à l'utilisateur d'abaisser la correction à 0. Le bloc suivant dans la section de temporisation d'arrêt débute alors avec une correction 0 et la situation d'alarme décrite voit le jour.

PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 7, ne fait que déclencher cette alarme.

Réaction : Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : PM11550 \$MN_STOP_MODE_MASK et instruction de langage DELAYFSTON DELAYFSTOF

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

16959 [Canal %1:] Action %2<ALNX> interdite durant la simulation

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = numéro d'action/nom d'action

Description : La fonction (2ème paramètre) ne doit pas être activée pendant une recherche en simulation.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Attendre la fin de la recherche.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16960 [Canal %1:] Action %2<ALNX> interdite durant EXECUTION PARTIE DE PROGRAMME

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = numéro d'action/nom d'action

Description : La fonction (2ème paramètre) ne doit pas être activée durant EXECUTER GROUPE FCT. PROGRAMME.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Attendre la fin de l'exécution du groupe fonctionnel Programme.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16961 [Canal %1:] Action %2<ALNX> interdit pendant le contrôle de syntaxe

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = numéro d'action/nom d'action

Description : La fonction (2e paramètre) ne doit pas être activée pendant le contrôle de la syntaxe.

Nota : Le contrôle de syntaxe s'effectue avec les utilitaires PI suivants :

_N_CHKSEL _N_CHKRUN _N_CHKABO

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Attendre la fin du contrôle de syntaxe ou interrompre le contrôle de syntaxe avec Reset ou interrompre le contrôle de syntaxe avec PI _N_CHKABO.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16962 [Canal %1 :] Réduction du temps de calcul du NCK, démarrage impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal

Description : Le temps de calcul à la disposition du NCK a été réduit, ce qui a pour effet de bloquer les démarrages. La capacité de calcul est insuffisante pour permettre l'exécution fluide du programme. L'IHM peut avoir réduit le temps de calcul du NCK pour cause de simulation du programme pièce.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Attendre la fin de la simulation ou appuyer sur RESET dans un canal quelconque.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16963 [Canal %1 :] Le démarrage du sous-programme a été refusé

Paramètres : %1 = Numéro du canal

Description : Le démarrage d'un sous-programme externe (Asup) depuis l'état de programme INTERROMPU a été refusé pour les motifs suivants :

- le bit 0 du PM 11602 \$MN_ASUP_START_MASK n'est pas à 1
- le niveau de priorité du sous-programme est trop faible ou bien le PM 11604 \$MN_ASUP_START_PRIO_LEVEL est réglé sur une valeur trop élevée

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger les paramètres machine ou adapter le niveau de priorité du sous-programme à exécuter

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16964 [Canal %1 :] Les blocs d'initialisation n'ont pas été exécutés complètement

Paramètres : %1 = Numéro du canal

Description : Les blocs d'initialisation sont exécutés au démarrage pour assurer l'initialisation correcte de la commande. L'alarme est délivrée lorsque l'exécution en cours ne peut pas être menée correctement à terme (dans la plupart des cas, elle fait suite à une ou plusieurs alarmes existantes).

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Eliminer les alarmes déjà existantes.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

16965 [Canal %1 :] Démarrage SAFE.SPF non encore terminé

Paramètres : %1 = Numéro du canal

Description : L'alarme est délivrée lorsque le programme de sécurité Safety /N_CST_DIR/N_SAFE_SPF qui est pressenti pour être exécuté au démarrage n'arrive pas à sa fin au bout de quatre fois la durée indiquée dans le PM \$MN_SAFE_SPL_START_TIMEOUT. Un temps d'exécution très long du SAFE.SPF peut être la cause de l'alarme. Le numéro de canal à l'origine de l'erreur est indiqué.

Réaction : CN pas prête.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Canal pas prêt.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Suspension programme en cas d'alarme.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Augmentation de la valeur du PM \$MN_SAFE_SPL_START_TIMEOUT.

Poursuite du programme : Dans tous les canaux, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16966 [Canal %1:] Action %2<ALNX> interdite pendant Jog-Retract

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro d'action/nom d'action

Description : La fonction (2ème paramètre) ne doit pas être active pendant Jog-Retract.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Mettre fin à Jog-Retract en effectuant un Reset.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16967 [Canal %1:] Action %2<ALNX> non autorisée lors du prétraitement des zones de protection

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro d'action/nom d'action

Description : La fonction (2e paramètre) ne doit pas être activée lors de la préparation des zones de protection activées par le PI _N_PROT_A.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Attendre que le PI _N_PROT_A soit terminé ou annuler le PI avec RESET.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17000 [Canal %1:] Bloc %2 Dépassement du nombre maximal de symboles

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le nombre maximal de symboles défini par le paramètre machine PM28020 \$MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL a été dépassé.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
 - Modifier les paramètres machine.
 - Réduire le nombre des symboles (variables, sous-programmes, paramètres)

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17001 [Canal %1:] Bloc %2 Il n'y a plus de mémoire pour données d'outil/de magasin

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Le nombre désignant les tailles des données d'outil/des magasins est précisé dans la CN à l'aide de paramètres machine : - Nombre d'outils + Nombre de blocs de données de rectification : PM 18082 \$MN_MM_NUM_TOOL - Nombre d'arêtes tranchantes : PM 18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA Les outils, les blocs de données de rectification, les arêtes tranchantes peuvent être utilisés indépendamment de la gestion des outils. La mémoire destinée aux données suivantes n'est disponible que lorsque le bit correspondant dans le PM 18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK est mis à 1. - Nombre de blocs de données de surveillance : PM 18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA - Nombre de magasins : PM 18084 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE - Nombre d'emplacements dans le magasin : PM 18086 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION La taille suivante est définie par la configuration logicielle : nombre de blocs de données d'écartement des magasins : P2 autorise 32 blocs de données d'écartement de ce type. Définition : - 'Blocs de données de rectification' : pour un outil du type 400 à 499, des paramètres de rectification peuvent être définis. Un tel enregistrement occupe la même capacité supplémentaire de mémoire que celle prévue pour un tranchant. - 'Blocs de données de surveillance' : chaque arête tranchante d'un outil peut être complétée par des données de surveillance. - Si l'alarme survient lors de l'écriture de l'un des paramètres \$TC_MDP1/\$TC_MDP2/\$TC_MLSR, il convient de vérifier si les paramètres machine PM 18077 \$MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC / PM 18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE ont été réglés correctement. Le PM 18077 \$MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC définit le nombre admissible d'indications différentes Indice1 pour une valeur Indice2. Le PM 18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE définit le nombre d'emplacements tampons différents pouvant être nommés dans Indice2. S'il s'avère nécessaire de créer un multitool ou des emplacements pour un multitool, l'alarme indique la nécessité de créer un nombre de multitools supérieur au nombre autorisé avec le PM 18083 \$MN_MM_NUM_MULTITOO, ou si l'alarme a été générée lors de la création des emplacements pour multitools, elle indique la nécessité de créer un nombre d'emplacements pour multitools supérieur au nombre autorisé avec le PM 18085 \$MN_MM_NUM_MULTITOO_LOCATIONS.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. - Modifier les paramètres machine. - Modifier le programme CN, c'est-à-dire réduire la taille remise en question.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17010	[Canal %1:] Bloc %2 Plus aucun emplacement mémoire disponible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Lors de l'exécution/du transfert de fichiers de la mémoire de travail active, il a été constaté que l'emplacement mémoire ne suffit pas (p. ex. en présence de grands champs multidimensionnels ou lors de la création de mémoires de correcteurs d'outils).
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Réduire les champs ou réserver une plus grande place en mémoire pour les appels de sous-programmes, les corrections d'outils et les variables de l'utilisateur (paramètres machine MM,...). Voir /FB/, S7 Configuration de la mémoire
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17018 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur erronée pour le paramètre %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = Nom du paramètre

Description : Une valeur erronée est affectée au paramètre indiqué.
 Les seules valeurs admises pour le paramètre \$P_WORKAREA_CS_COORD_SYSTEM sont les suivantes :
 =1 pour SCP
 =3 pour SC réglable

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Attribuer une autre valeur.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17020 [Canal %1:] Bloc %2 Index 1 de tableau inadmissible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Généralités :
 Un accès en lecture ou écriture à une variable de champ a été programmé avec un premier indice de champ invalide. Les indices de champ valides doivent se situer dans la taille de champ définie et dans les limites absolues (0 - 32 766).
 Périphérie PROFIBUS :
 L'indice de zone des E/S / slots qui a été utilisé pour l'écriture ou la lecture de données est invalide.
 Causes :
 1.: Indice de zone des E/S / slots >= nombre maximum de zones de E/S / slots disponibles.
 2.: L'indice de zone des E/S / slots renvoie à une zone de E/S / slots qui n'est pas configurée.
 3.: L'indice de zone des E/S / slots renvoie à une zone de E/S / slots qui n'a pas été validée pour une variable système.
 A noter : Si l'alarme survient lors de l'écriture de l'un des paramètres \$TC_MDP1/\$TC_MDP2/\$TC_MLSR, il convient de vérifier si le PM 18077 \$MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC a été réglé correctement
 Le PM 18077 \$MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC définit le nombre de valeurs différentes de Indice1 qui peuvent être indiquées pour une valeur Indice2
 Dans le cas de la programmation d'un numéro MT, la valeur peut entrer en conflit avec un numéro T ou un numéro de magasin déjà définis.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger l'indication des éléments de champ dans l'instruction d'accès selon la taille définie. Dans le cas de l'utilisation d'une SPL (logique de programmation sûre) dans Safety-Integrated, il est possible d'affecter d'autres restrictions à l'indice de champ par le biais d'une donnée optionnelle.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17030 [Canal %1:] Bloc %2 Index 2 de tableau inadmissible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Généralités : Un accès à une variable de champ en lecture ou en écriture a été programmé avec un deuxième indice de champ non valable. Les indices de champ valides doivent se situer dans la taille de champ définie et dans les limites absolues (0 - 32 766). Périphérie PROFIBUS : Une tentative de lecture ou d'écriture de données a été faite en dehors des limites indiquées de la zone des E/S / slots. A noter : Si l'alarme survient lors de l'écriture de l'un des paramètres \$TC_MDP1/\$TC_MDP2/\$TC_MLSR, il convient de vérifier si le PM 18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE a été réglé correctement. \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE définit le nombre d'emplacements tampons différents pouvant être nommés dans Indice2
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger l'indication des éléments de champ dans l'instruction d'accès selon la taille définie.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17035	[Canal %1:] Bloc %2 Index 3 de tableau inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	D'une manière générale : Un accès en lecture ou en écriture à une variable de champ a été programmé avec un 3e indice de champ invalide. Les indices de champ valides se situent dans la taille de champ définie et entre les limites absolues (0 - 32 766).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger l'indication des éléments de champ dans l'instruction d'accès selon la taille définie.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17040	[Canal %1:] Bloc %2 Index d'axe inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un accès en lecture ou en écriture à une variable axiale a été programmé alors que le nom de l'axe n'autorise pas la simulation univoque d'un axe machine. Exemple : Ecriture d'un paramètre machine axial \$MA_... [X]= ... ; mais l'axe géométrique X ne pourrait pas être simulé pour un axe machine à cause d'une transformation !
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Annuler la transformation avant d'écrire les données axiales (mot-clé : TRAFOOF) ou utiliser les noms des axes machine comme indice d'axe.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17050	[Canal %1:] Bloc %2 Valeur inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Une valeur a été programmée qui se situe en dehors de la plage de valeurs ou qui dépasse la valeur limite d'une variable ou d'un paramètre machine. Exemples : - tentative d'écriture dans une variable de type chaîne de caractères (p. ex. GUD ou LUD) d'une chaîne de caractères plus grande que la longueur convenue dans la définition de la variable. - tentative d'écriture d'une valeur illicite dans une variable de gestion d'outils ou de magasins (p. ex. un numéro de tranchant non valide dans \$TC_DPCE[x,y] ou un numéro d'emplacement de magasin non valide dans \$TC_MDP2[x,y]). - la valeur de MTL est fausse. MTL doit être programmé avec le numéro d'emplacement d'un multitool qui est programmé dans l'instruction T=numéro d'emplacement de magasin du même bloc CN. - tentative d'écriture d'une valeur illicite dans \$P_USEKT ou \$A_DPB_OUT[x,y]. - tentative d'écriture d'une valeur illicite dans un paramètre machine (p. ex. PM10010 \$MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP[0] = 0). - un composant de frame autre que TRANS, ROT, SCALE ou MIRROR a été adressé lors de l'accès à un élément isolé du frame ou la fonction CSCALE a été renseignée avec un facteur d'échelle négatif. Un numéro de multitool a été programmé qui est en conflit avec un numéro d'outil T ou un numéro de magasin déjà défini. Lors de la programmation de DELMLOWNER : il n'est pas possible de programmer l'instruction avec le numéro T d'un outil qui figure dans un multitool.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	N'adresser les composantes frame qu'au moyen du mot-clé prévu à cet effet ; programmer le facteur d'échelle dans les limites de 0,000 01 à 999,999 99.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17052 [Canal %1 :] Bloc %2 valeur / valeur de paramètre du type STRING non autorisée

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une valeur programmée du type STRING est déjà utilisée. Exemple : - le nom d'un Multitool à créer a déjà été attribué à un autre Multitool, outil ou magasin. - le nom d'un outil à créer a déjà été attribué à un autre outil portant le même numéro d'outil frère ou à un Multitool. - le nom d'un magasin à créer a déjà été attribué à un Multitool.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Valeur programmée du type STRING non autorisée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17055 [Canal %1:] Bloc %2 Variable GUD inexistante

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Lors d'un accès en lecture ou écriture en procédure MEACALC, la variable GUD nécessaire n'a pas été trouvée.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier que tous les GUD pour MEACALC ont été introduits.
 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].

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17060 [Canal %1:] Bloc %2 Zone de données requise trop grande

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'emplacement mémoire maximal de 8 Ko, disponible pour un symbole, a été dépassé.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Réduire les dimensions du champ.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17070 [Canal %1:] Bloc %2 Donnée non écrasable

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : On a tenté d'écraser une variable protégée contre l'écrasement (p. ex. variable système). Safety Integrated : L'écrasement des variables système Safety n'est autorisé qu'à partir du programme SPL Safety.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme pièce en conséquence.

Safety Integrated :

- Supprimer les accès en écriture aux variables système Safety figurant dans des programmes pièce autres que le programme Safety-SPL
- Vérifier la validation de la fonction Safety

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17071 [Canal %1 :] Bloc %2 Donnée protégée en lecture

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Une tentative de lecture a été faite sur une variable protégée en lecture (variable système p. ex.).

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Activer le droit d'accès correspondant ou modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17080 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur %3 inférieure au seuil inférieur

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = PM

Description :	On a tenté d'écraser un paramètre machine avec une valeur inférieure au seuil inférieur défini.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informier le personnel/le service après-vente habilité. Déterminer les limites d'introduction du paramètre machine et assigner une valeur comprise entre ces limites.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17090 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur %3 supérieure au seuil supérieur

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = PM
Description :	On a tenté d'écraser un paramètre machine avec une valeur supérieure au seuil supérieur défini.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informier le personnel/le service après-vente habilité. Déterminer les limites d'introduction du paramètre machine et assigner une valeur comprise entre ces limites.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17095 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur invalide

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un forçage de paramètre machine avec une valeur non valable a été tenté, p. ex. avec zéro.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger la valeur assignée, p. ex. une valeur de la plage différente de zéro.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17100 [Canal %1:] Bloc %2 Entrée tout ou rien/comparateur n° %3 inactivé

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro de l'entrée
Description :	Par le biais de la variable système \$A_IN[n], une tentative a été faite de lire une entrée TOR qui n'avait pas été activée par le PM 10350 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS, ou bien par le biais de la variable système \$A_INCO[n] une tentative a été faite de lire une entrée de comparateur qui appartient à un comparateur non activé.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informier le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme pièce ou les paramètres machine en conséquence.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17110	[Canal %1:] Bloc %2 Sortie tout ou rien n° %3 inactivée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = N° de la sortie
Description :	Une tentative a été faite de lire ou de mettre à "1" une sortie TOR NCK (connecteur X 121) par le biais de la variable système \$A_OUT [n] avec l'indice [n] supérieur au seuil supérieur indiqué dans le PM 10360 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer l'indice [n] des variables système \$A_OUT [n] uniquement entre 0 et la valeur inscrite dans le PM 10360 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
17120	[Canal %1:] Bloc %2 Entrée analogique n° %3 inactivée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro de l'entrée
Description :	Par le biais de la variable système \$A_INA[n] on a tenté de lire une entrée analogique n qui n'a pas été activée avec le PM10300 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme pièce ou le paramètre machine en conséquence.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
17130	[Canal %1:] Bloc %2 Sortie analogique n° %3 inactivée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = N° de la sortie
Description :	Par le biais de la variable système \$A_OUTA[n], on a tenté d'écrire ou de lire une sortie analogique qui n'a pas été activée avec le PM10310 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme pièce ou le paramètre machine en conséquence.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
17140	[Canal %1:] Bloc %2 Sortie NCK %3 est affectée à une fonction via un paramètre machine
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = N° de la sortie
Description :	La sortie TOR/analogique programmée est affectée à une fonction CN (p. ex. came logicielle).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Utiliser une autre sortie ou désactiver la fonction CN concurrente par le biais d'un PM.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17150 [Canal %1:] Bloc %2 Au maximum %3 sorties NCK programmables dans le bloc

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = nombre

Description : Dans un bloc CN, il est interdit de programmer un nombre de sorties supérieur au nombre indiqué.
 Le nombre de sorties matérielles est défini dans les PM :
 PM10360 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS et
 PM10310 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS

Réaction :
 Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Programmer un nombre inférieur de sorties TOR/de sorties analogiques dans un bloc. Le nombre maximal indiqué vaut séparément pour les sorties analogiques ou tout ou rien. Eventuellement, programmer deux blocs CN.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17160 [Canal %1:] Bloc %2 Aucun outil sélectionné

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : On a tenté, par le biais des variables système :
 \$P_AD [n] : contenu du paramètre (n: 1 - 25)
 \$P_TOOL : numéro D actif (numéro de l'arête tranchante)
 \$P_TOOLL [n] : longueur d'outil active (n: 1- 3)
 \$P_TOOLR : rayon d'outil actif
 d'accéder aux données courantes de correction d'outil, alors qu'aucun outil n'a été sélectionné au préalable.

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Dans le programme pièce CN, programmer ou activer une correction d'outil avant d'utiliser les variables système.
 Exemple :

N100 G... T5 D1 ... LF

Avec les paramètres machine spécifiques au canal :

Corriger le PM22550 \$MC_TOOL_CHANGE_MODE

nouvelle correction d'outil en présence d'une fonction M

Corriger le PM22560 \$MC_TOOL_CHANGE_M_CODE

fonction M avec changement d'outil

on détermine si l'activation d'une correction d'outil dans le bloc se fait avec le mot T ou si les nouvelles valeurs de correction ne sont prises en compte qu'avec le mot M pour le changement d'outil.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17170 [Canal %1:] Bloc %2 Nombre de symboles trop élevé

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Au démarrage, les symboles prédéfinis n'ont pas pu être lus.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17180 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro D inadmissible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans le bloc visualisé, on fait appel à un numéro D qui n'est pas défini et qui est donc considéré comme inexistant.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier l'appel de l'outil dans le programme pièce CN :
- Le numéro de correction d'outil D programmé est-il correct ? Si l'ordre de changement d'outil ne s'accompagne pas d'un numéro D, le numéro D réglé dans le PM20270 \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT est activé automatiquement. Par défaut, il s'agit du numéro D1.
- Les paramètres d'outil (type d'outil, longueur,...) sont-ils définis ? Les dimensions du tranchant doivent être entrés préalablement dans la NCK, soit par saisie sur le panneau de commande, soit par le biais d'un fichier de paramètres d'outil.
Description des variables système \$TC_DPx[t, d] telles qu'elles figurent dans un fichier de paramètres d'outil :
x ... numéro du paramètre de correction P
t ... numéro d'outil correspondant T
d ... numéro de correction d'outil D

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17181 [Canal %1:] Bloc %2 N° T = %3, N° D = %4 n'existe pas

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro T
%4 = Numéro D

Description : Un numéro D inconnu de la CN a été programmé. Par défaut, le numéro D se réfère au numéro T déclaré. Si la fonction "numéro D absolu" est activée, T = 1 est généré.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Quand le programme est erroné, éliminer l'erreur avec le bloc de correction et poursuivre le programme.
Quand le bloc de données fait défaut, charger dans NCK un bloc de données pour les valeurs T/D indiquées (via l'IHM, avec écrasement dans la mémoire) et poursuivre le programme.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17182 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro de correction totale inadmissible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Il a été tenté d'accéder à une correction des totaux non définie concernant l'arête tranchante courante.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier l'accès à la mémoire de correction des totaux avec \$TC_SCP*, \$TC_ECP*, vérifier l'activation de la correction des totaux DLx, ou l'activation de l'outil Ty, ou l'activation de la correction Dz.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17183 [Canal %1:] Bloc %2 Le numéro H existe déjà dans n°T = %3, N° D = %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = Numéro T
 %4 = Numéro D

Description : Tout numéro H (à l'exception de H=0) ne peut être attribué qu'une seule fois à une unité d'outil. Le tranchant indiqué a déjà été affecté d'un numéro H. Si le numéro H doit pouvoir être attribué plusieurs fois, le bit 3 doit être mis à 1 dans le PM10890 \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE.

Réaction :
 Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Modifier le programme :
 - choisir un autre numéro H

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17188 [Canal %1:] Numéro D %2 défini pour outils N° T %3 et N° %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de correction D
 %3 = numéro T du premier outil
 %4 = numéro T du second outil

Description : Le numéro D %2 dans l'unité TO du canal %1 est équivoque. Les numéros T %3 et %4 ont tous deux une correction ayant le numéro %2. Par ailleurs, selon la gestion d'outils active : Les numéros T indiqués appartiennent à des groupes d'outils ayant des descripteurs différents.

Réaction :
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 1. Rétablir la clarté dans la numérotation D au sein de l'unité TO.
 2. S'il n'est pas nécessaire de rétablir la clarté pour la suite des opérations, éviter d'utiliser cette instruction..

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17189 [Canal %1:] Numéro D %2 défini pour outils dans magasins/emplacements %3 et %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de correction D
 %3 = numéro de magasin/d'emplacement du premier outil, '/' sert de séparateur
 %4 = numéro de magasin/d'emplacement du second outil, '/' sert de séparateur

Description : Le numéro D %2 dans l'unité TO du canal %1 est équivoque. Les numéros T %3 et %4 ont tous deux une correction ayant le numéro %2.

Par ailleurs, selon la gestion d'outils active :
 Les numéros T indiqués appartiennent à des groupes d'outils ayant des descripteurs différents.

Réaction :
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 1. Rétablir la clarté dans la numérotation D au sein de l'unité TO en redéfinissant par exemple les numéros D
 2. S'il n'est pas nécessaire de rétablir la clarté pour la suite des opérations, éviter d'utiliser cette instruction..

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17190	[Canal %1:] Bloc %2 Numéro T inadmissible %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro T
Description :	Le bloc affiché comporte un accès à un outil qui n'est pas défini et qui est donc considéré comme inexistant. L'outil a été nommé par son numéro T, son nom ou son nom et son numéro duplo. Si la fonction T=emplacement magasin est activée et programmée, le numéro T programmé indique alors le numéro d'emplacement de magasin. L'alarme peut donc signaler que le numéro d'emplacement de magasin programmé n'est pas valide. Si la fonction T=emplacement magasin est activée et programmée, et si en outre la fonction Multitool est activée et programmée dans la ligne de programme MTL, l'alarme peut aussi signifier qu'aucun multitool ne se trouve à l'emplacement programmé avec T=emplacement de magasin ou qu'aucun outil ne se trouve à l'emplacement de multitool programmé avec MTL.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier l'appel de l'outil dans le programme pièce CN : - Le bon numéro d'outil T... est-il programmé ? - Programmation de T=emplacement de magasin : le bon numéro d'emplacement de magasin est-il programmé ? - Programmation MTL : un multitool se trouve-t-il à l'emplacement de magasin programmé ou un outil se trouve-t-il à l'emplacement de multitool programmé ? - Les paramètres d'outil P1 - P25 sont-ils définis ? Les dimensions du tranchant de l'outil doivent au préalable avoir été introduites soit au moyen du tableau de commande CN soit via l'interface V.24. Description des variables système \$P_DP x [n, m] n ... numéro d'outil T correspondant m ... numéro de tranchant D x ... numéro de paramètre P
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
17191	[Canal %1:] Bloc %2 T= %3 n'existe pas, programme %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro T ou descripteur T %4 = nom du programme
Description :	Un descripteur d'outil inconnu du NCK a été programmé.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Si le pointeur de programme se trouve sur un bloc CN qui contient le descripteur T en question : Si le programme est erroné, éliminer l'erreur avec le bloc de correction et poursuivre le programme. Si le bloc de données fait défaut, en mettre un en place. Autrement dit, charger dans le NCK le bloc de données de l'outil avec tous les numéros D définis (via MMC, avec écrasement dans la mémoire), puis poursuivre le programme. Si le pointeur de programme se trouve sur un bloc CN qui ne contient pas le descripteur T en question : L'erreur est survenue plus en amont dans le programme lors de la programmation de T, cependant l'alarme n'est émise qu'au moment de l'instruction de changement. Quand le programme est mal programmé - T5 au lieu de T55 -, on peut alors corriger le bloc de correction du bloc courant ; autrement dit, s'il ne s'y trouve que M06, on peut corriger le bloc pour faire apparaître T55 M06. La ligne erronée T5 reste dans le programme jusqu'au prochain Reset ou jusqu'à la fin du programme. Dans le cas d'une structure plus complexe des programmes, avec programmation indirecte, une correction du programme peut s'avérer impossible. On ne peut alors que s'aider localement avec un bloc supplémentaire contenant T55 pour l'exemple donné. Quand le bloc de données fait défaut, en mettre un en place. Autrement dit, charger dans le NCK le bloc de données de l'outil avec tous les numéros D définis (via MMC, avec écrasement dans la mémoire), programmer T avec écrasement dans la mémoire et poursuivre le programme.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17192 [Unité TO %1:] Désignation d'outil non valide de '%2', n° duplo %3. Pas d'outil de remplacement supplémentaire possible dans '%4'.

Paramètres :
 %1 = Unité Outil
 %2 = descripteur d'outil
 %3 = numéro de duplo
 %4 = descripteur de groupe

Description : L'outil ainsi désigné par le descripteur, numéro duplo, ne peut accepter comme descripteur le descripteur de groupe. Motif : Le nombre maximum autorisé des outils de rechange a déjà été défini. La nouvelle dénomination entraîne une nouvelle corrélation, une réorganisation de l'outil dans un groupe comprenant déjà le nombre maximal d'outils de rechange admis sur cette machine.

Réaction : Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Travailler avec un nombre d'outils de rechange moindre ou demander au fabricant de la machine de modifier le nombre maximal autorisé.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17193 [Canal %1:] Bloc %2 L'outil actif ne se trouve plus dans le n° porte-outil/n° de broche%3, programme %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = numéro de porte-outil, numéro de broche
 %4 = nom du programme

Description : L'outil du porte-outil/broche nommé sur lequel le dernier changement d'outil a été fait en tant que porte-outil maître ou broche maître, a été changé.
 Exemple :
 N10 SETHTH(1)
 N20 T="Wz1" ; changement d'outil sur porte-outil maître 1
 N30 SETMTH(2)
 N40 T1="Wz2" ; porte-outil1 est voisin du porte-outil.
 Le chargement de l'outil n'annule pas la correction.
 N50 D5; Nouvelle sélection de correction. Il n'y actuellement pas d'outil sur lequel la correction pourrait être appliquée, c.-à-d. D5 s'applique sur n° T=0, ce qui annule la correction.

Réaction : Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Modifier le programme :
 - Définir la broche souhaitée en tant que broche maître ou le porte-outil en tant que porte-outil maître.
 - Initialiser ensuite éventuellement la broche maître et le porte-outil maître.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17194 [Canal %1:] Bloc %2 Aucun outil approprié n'a été trouvé

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :
 - Il a été tenté d'accéder à un outil non défini.
 - L'outil spécifié n'autorise aucun accès.
 - Aucun outil n'est disponible avec les propriétés demandées.
 - MTL=emplacement de MT T=numéro d'emplacement de magasin a été programmé. Aucun multitool à l'emplacement programmé.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier l'accès à l'outil : - Le paramétrage de l'instruction est-il correct ? - L'outil n'est-il pas dans un état qui s'oppose à son accès ?
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17195 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro de porte-outils non autorisé %3

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro du porte-outil
Description :	Dans le bloc affiché est indiqué un porte-outils qui n'est pas défini.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier la programmation du porte-outils dans le programme CN.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17200 [Canal %1:] Bloc %2 Effacement des données de l'outil %3 impossible

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro T
Description :	Il a été tenté d'effacer du programme pièce les données d'un outil en cours d'utilisation. Les données des outils impliqués dans l'usinage en cours ne peuvent pas être effacées. Ceci vaut tant pour l'outil présélectionné avec T ou en prise que pour les outils pour lesquels la vitesse périphérique constante de la meule ou la surveillance de l'outil sont actives.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier l'accès à la mémoire des correcteurs d'outils à l'aide de \$TC_DP1[t,d] = 0 ou désactiver l'outil.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17202 [Canal %1:] Bloc %2 Effacement impossible des données du magasin

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une tentative d'effacement des données d'un magasin a été faite alors que ces données ne peuvent pas être effacées momentanément. Un magasin dont l'état courant est 'Outil en mouvement' ne peut pas être effacé. Un adaptateur d'outil affecté momentanément à un emplacement du magasin ne peut pas être effacé. Un adaptateur d'outil ne peut pas être effacé quand le PM18104 \$MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER a la valeur -1.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Quand la tentative d'effacer un magasin échoue
 \$TC_MAP1[m] = 0 ; efface magasin avec m = numéro de magasin
 \$TC_MAP1[0] = 0 ; efface tous les magasins
 \$TC_MAP6[m] = 0 ; efface les magasins avec tous les outils qui y sont contenus, il faut alors faire en sorte qu'au moment de cette demande, le magasin ne se trouve pas dans l'état : 'Outil en mouvement'.
 Quand la tentative d'effacer un adaptateur d'outil échoue
 \$TC_ADPTT[a] = -1 ; efface l'adaptateur avec le numéro a
 \$TC_ADPTT[0] = -1 ; efface tous les adaptateurs,
 il faut alors la dissocier auparavant au niveau des données informatiques, de l'emplacement du magasin ou des emplacements du magasin - avec \$TC_MPP7[m,p] = 0 ; m = numéro du magasin, p = numéro de l'emplacement auquel l'adaptateur est affecté.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17210 [Canal %1:] Bloc %2 Accès à la variable impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La variable ne peut pas être directement lue/écrite à partir du programme pièce. Elle est uniquement permise lors d'actions dynamiques (mouvements) synchrones.
 Exemple de variable :
 \$P_ACTID (quels sont les plans actifs)
 \$AA_DTEPB (distance restant à parcourir dans l'axe pour la pénétration en oscillation)
 \$A_IN (interroger l'entrée)
 Safety Integrated : Il n'est permis de lire des variables système AP Safety que pendant la phase de mise en service de la SPL.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17212 [Canal %1:] Gestion d'outils : Charger l'outil manuel %3, N° duplo %2 sur la broche / l'attachement %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro du duplo
 %3 = descripteur d'outil
 %4 = numéro porte-outil (numéro de broche)

Description : Information indiquant que l'outil manuel nommé doit être chargé dans le porte-outil indiqué ou dans la broche avant la poursuite du programme. Un outil manuel est un outil dont les données sont connues de la NCK mais pour lequel aucun emplacement de magasin n'a été attribué ; le changement d'outil automatique effectué par la NCK, et de manière générale par la machine, n'est donc pas possible pour cet outil.
 L'outil manuel nommé peut aussi être un outil figurant dans un multitool (MT). Le MT devra alors être mis en place.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : S'assurer du chargement de l'outil manuel nommé dans le porte-outil. L'alarme est automatiquement effacée après l'acquiescement AP de l'instruction du changement d'outil.

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

17214 [Canal %1:] Gestion d'outils : Retirer l'outil manuel %3 de la broche/porte-outil %2

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro porte-outil (numéro de broche)
 %3 = descripteur d'outil

Description :	Information indiquant que l'outil manuel nommé doit être retiré du porte-outil indiqué ou de la broche avant la poursuite du programme. Un outil manuel est un outil dont les données sont connues de la NCK mais pour lequel aucun emplacement de magasin n'a été attribué ; le changement d'outil automatique effectué par la NCK, et de manière générale par la machine, n'est donc pas possible pour cet outil. L'outil manuel nommé peut figurer dans un multitool (MT). Le MT devra alors être enlevé.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	S'assurer du déchargement de l'outil manuel nommé du porte-outil. L'alarme est automatiquement effacée après l'acquiescement AP de l'instruction du changement d'outil. Il est possible de travailler de manière efficace avec un outil manuel uniquement si celui ci a été programmé dans l'AP.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

17215	[Canal %1 :] Gestion d'outils : Déposer l'outil manuel %3 de l'emplacement intermédiaire %2
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro d'emplacement intermédiaire %3 = descripteur d'outil
Description :	Message informant que l'outil manuel nommé doit être déposé de l'emplacement intermédiaire nommé avant de poursuivre le programme. Un outil manuel est un outil dont les paramètres sont connus du NCK, mais qui n'est pas affecté à un emplacement précis du magasin et qui par conséquent n'est pas entièrement accessible au NCK et d'une manière générale à la machine pour permettre un changement automatique d'outil. L'outil manuel nommé peut figurer dans un multitool (MT). Dans ce cas, il conviendra d'enlever le multitool.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	S'assurer que l'outil manuel nommé a bien été déposé de l'emplacement intermédiaire. L'alarme s'efface automatiquement après acquiescement par l'AP de la demande de dépose. L'utilisation efficace d'outils manuels nécessitent l'appui du programme de l'AP.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

17216	[Canal %1:] Retirer l'outil manuel du porte-outil %4 et charger l'outil manuel %3 %2
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro du duplo %3 = descripteur d'outil %4 = numéro porte-outil (numéro de broche)
Description :	Information indiquant que l'outil manuel nommé doit être chargé dans le porte-outil indiqué ou dans la broche avant la poursuite du programme et que l'outil manuel s'y trouvant doit être retiré. Un outil manuel est un outil dont les données sont connues de la NCK mais pour lequel aucun emplacement de magasin n'a été attribué ; le changement d'outil automatique effectué par la NCK, et de manière générale par la machine, n'est donc pas possible pour cet outil.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	S'assurer que les outils manuels nommés sont changés. L'alarme est automatiquement effacée après l'acquiescement AP de l'instruction du changement d'outil. Il est possible de travailler de manière efficace avec un outil manuel uniquement si celui ci a été programmé dans l'AP.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

17218	[Canal %1 :] Bloc %2 L'outil %3 ne peut pas être un outil manuel
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = descripteur d'outil
Description :	L'outil nommé a un emplacement privé, autrement dit un emplacement est réservé pour cet outil dans un magasin réel. Il ne peut donc pas s'agir d'un outil manuel.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : - Corriger le programme CN
- En programmant "DELRMRES", s'assurer qu'il n'y pas pas de lien avec un emplacement de magasin réel.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17220 [Canal %1:] Bloc %2 L'outil n'existe pas

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Quand on tente d'accéder par le biais d'un numéro T, d'un nom ou d'un nom et d'un numéro duplo, à un outil non défini ou qui n'est pas (encore) défini - par exemple quand des outils doivent être positionnés à des emplacements d'un magasin par le biais de la programmation de \$TC_MPP6 = 'toolNo' -, ceci n'est possible que si l'on a défini à la fois l'emplacement du magasin et l'outil déterminé par "toolNo".
L'outil inexistant peut aussi être un multitool (le multitool est traité comme un outil).

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le programme CN.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17224 [Canal %1:] Bloc %2 Outil T/D= %3 - le type d'outil %4 n'est pas autorisé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = n° T / n° non conforme
%4 = type d'outil non conforme

Description : Sur cette installation, il n'est pas possible de sélectionner des correcteurs d'outil pour des outils du type indiqué.
La diversité des types d'outil peut être limitée par le constructeur de la machine, mais elle peut aussi être réduite sur quelques modèles de commande.
Utiliser uniquement des outils dont le type est admis sur l'installation.
Vérifier qu'une erreur ne s'est pas glissée dans la définition de l'outil.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le programme CN ou corriger les données d'outil

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17230 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro de l'outil frère déjà attribué

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Lorsque l'on tente d'écrire un numéro de l'outil frère d'un outil alors qu'il existe déjà un autre outil (autre numéro T) avec le même numéro d'outil frère.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le programme CN.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17240	[Canal %1:] Bloc %2 Définition d'outil illégitime
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Lorsque l'on tente de modifier une donnée d'outil qui détruirait ultérieurement la cohérence des données ou engendrerait une définition contradictoire.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme CN.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
17250	[Canal %1:] Bloc %2 Définition demagasin illégitime
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Lorsque l'on tente de modifier une donnée de magasin qui détruirait ultérieurement la cohérence des données ou engendrerait une définition contradictoire.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le programme CN.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
17255	[Canal %1 :] Bloc %2 Les hiérarchies d'emplacements de magasin ont été supprimées
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	En cas de modification de \$TC_MAMP2, bit 15, les hiérarchies éventuellement présentes sont supprimées en raison du changement de signification.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Redéfinir les hiérarchies d'emplacements de magasin.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
17260	[Canal %1:] Bloc %2 Définition de l'emplacement du magasin illégitime
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Lorsque l'on tente de modifier une donnée d'emplacement de magasin qui détruirait ultérieurement la cohérence des données ou engendrerait une définition contradictoire. Ex. : si le paramètre \$TC_MPP1 (= type de l'emplacement) est renseigné comme étant un 'Emplacement broche / porte-outil', un conflit peut se produire avec le PM 18075 \$MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS. Remède : si le modèle de commande le permet, il faut alors soit augmenter la valeur du PM 18075 \$MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS, soit corriger la définition du magasin. Un même outil ne doit pas figurer simultanément : - dans deux emplacements de magasin différents - dans un multitool et dans un emplacement de magasin.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le programme CN.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17261 **[Unité TO %1 :] Certaines valeurs de %3 du magasin %2 ne peuvent pas être affichées.**
Paramètres : %1 = Unité TO
%2 = Numéro de magasin
%3 = Noms de paramètres
Description : Il n'est pas possible d'accéder à toutes les données d'emplacement de magasin utilisateur (\$TC_MPPCx[magNo, locNo]) par l'OPI.
Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : - Soit réduire le nombre de paramètres d'emplacement de magasin OEM (PM18092 \$MN_MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM).
- Soit réduire le nombre d'emplacements de magasin dans le magasin mentionné (\$TC_MAP6[magNo], \$TC_MAP7[magNo]).
Le produit des 3 paramètres mentionnés ne doit pas dépasser 32767.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
Il ne s'agit que d'une alarme indicative.

17262 **[Canal %1:] Bloc %2 Opération outil-adaptateur illégale**
Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description : Quand on a tenté de définir ou d'annuler l'affectation d'un adaptateur d'outil à un emplacement de magasin et quand cet emplacement a déjà un autre adaptateur d'outil et/ou est déjà occupé par un outil. Quand le PM18108 \$MN_MM_NUM_SUMCORR a la valeur -1, alors il n'est pas possible de créer un adaptateur par une opération d'écriture sur un adaptateur qui n'est pas encore défini. Avec cette valeur du paramètre machine, on peut seulement décrire les données des adaptateurs qui ont déjà été affectés (automatiquement) à des emplacements du magasin.
Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède : - Affecter au plus un adaptateur par emplacement de magasin.
- Aucun outil ne doit se trouver à l'emplacement en question dans le magasin.
- PM18108 \$MN_MM_NUM_SUMCORR avec valeur -1 : quand une alarme survient pendant l'écriture de l'une des variables système \$TC_ADPTx (x=1,2,3,T), modifier l'opération d'écriture de façon à ne décrire que les données des adaptateurs qui sont déjà affectés aux emplacements de magasin.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17270 **[Canal %1:] Bloc %2 call by reference : variable non admise**
Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description : Les paramètres machine et les variables système ne doivent pas être transférés sous forme de paramètres d'appel par position.
Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède : Modifier le programme CN : affecter la valeur du paramètre machine ou de la variable système à une variable locale de programme et transférer cette dernière en tant que paramètre.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17500	[Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 n'est pas un axe indexé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Une position d'axe indexé a été programmée à l'aide des mots-clés CIC, CAC ou CDC pour un axe qui n'est pas défini comme axe indexé par un paramètre machine.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informer le personnel/le service après-vente habilité. Supprimer du programme pièce l'instruction de programmation relative aux positions d'axe indexé (CIC, CAC, CDC) ou déclarer l'axe concerné comme axe indexé. Déclaration d'axe indexé : PM 30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB (assignation d'axe indexé) L'axe devient un axe indexé si une assignation à une table de positions d'indexage a été effectuée dans le PM indiqué. Deux tables sont possibles (valeur d'introduction 1 ou 2). PM 10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 PM 10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 (nombre de positions pour premier/deuxième axe indexé) Valeur standard : 0 Valeur maximale : 60 PM 10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 [n] PM 10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2 [n] (position du premier axe indexé). Les valeurs introduites sont les valeurs absolues de l'axe. (La longueur de la liste est définie avec le PM 10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
17501	[Canal %1:] Bloc %2 Axe indexé %3 avec denture Hirth est actif
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom d'axe
Description :	La fonctionnalité "denture Hirth" est activée pour l'axe indexé ; de ce fait, cet axe ne peut accoster que des positions d'indexage ; un autre déplacement de l'axe n'est pas possible. La programmation de PRESETON ou PRESETONS n'est pas autorisée.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informer le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le programme pièce. Corriger l'appel FC16 ou FC18. Désactiver le PM30505 \$MA_HIRTH_IS_ACTIVE.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
17502	[Canal %1:] Bloc %2 Arrêt retardé de l'axe indexé %3 avec denture Hirth
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom d'axe
Description :	La fonctionnalité "denture Hirth" est activée pour l'axe indexé et la correction par commutateur a été réglée sur 0 ou d'autres conditions d'arrêt sont actives (ex. signal d'interface VDI). Etant donné que l'arrêt de l'axe ne peut se faire que sur des positions indexées, la position indexée suivante est accostée. L'alarme subsiste tant que cette position n'est pas atteinte et jusqu'à la désactivation de la condition d'arrêt.

Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Attendre que la prochaine position indexée soit atteinte ou régler une correction > 0 ou désactiver l'autre condition d'arrêt.
Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

17503 [Canal %1:] Bloc %2 Axe indexé %3 avec denture Hirth non référencé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = Nom d'axe
Description : La fonctionnalité "denture Hirth" est activée pour l'axe indexé et l'axe doit se déplacer bien qu'il ne soit pas référencé.
Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Référencer l'axe.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17505 [Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Axe indexé %4 avec denture Hirth actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne
 %3 = ID actsyn
 %4 = Nom d'axe
Description : La fonctionnalité "denture Hirth" est activée pour l'axe indexé ; de ce fait, cet axe ne peut accoster que des positions d'indexage ; un autre déplacement de l'axe n'est pas possible.
Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.
Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
 Corriger le programme pièce.
 Corriger l'appel FC16 ou FC18.
 Désactiver le PM30505 \$MA_HIRTH_IS_ACTIVE.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17510 [Canal %1:] Bloc %2 Indice non admis pour axe indexé %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description : L'indice programmé pour l'axe indexé se situe en dehors de la plage couverte par la table des positions.
 Exemple :
 Il est envisagé d'accoster en valeur absolue avec le premier axe de positionnement la 56ème position de la liste assignée via le paramètre spécifique à l'axe PM 30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB. Or le nombre de positions n'est par ex. que de 40 (PM 10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 = 40).
 N100 G.. U=CAC (56)
 Ou bien dans le cas d'écarts équidistants, l'indice programmé est inférieur ou égal à 0.
 Ou bien dans le cas d'un mouvement MOV, une tentative est faite de rallier une position située en dehors de la plage admise. L'indice programmé pour l'axe indexé se situe en dehors de la plage couverte par la table des positions.
Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Dans le programme pièce, programmer la position de l'axe indexé en respectant la longueur de la table courante des positions ou compléter la table des positions de la valeur souhaitée et adapter la longueur de la liste.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17600 [Canal %1:] Bloc %2 Preset impossible sur axe transformé %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description : L'axe visualisé est impliqué dans la transformation courante. Cela rend impossible tout préréglage des mémoires des valeurs réelles (Preset) pour cet axe (ne s'applique pas à PRESETON et PRESETONS).
Exemple :
A la position absolue A 300, l'axe machine A est à mettre à la nouvelle valeur réelle A 100.
:
N100 G90 G00 A=300
N101 PRESETON A=100

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Eviter le préréglage des mémoires de valeurs réelles pour les axes qui sont impliqués dans une transformation ou bien désactiver la transformation avec le mot-clé TRAFOOF.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17601 [Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Preset sur axe %4 impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro de bloc, numéro de ligne
%3 = ID actsyn
%4 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Forçage de valeur réelle (Preset) impossible pour cet axe pour les raisons suivantes :
- L'axe est en mouvement.
- L'axe est impliqué dans une transformation.
- La surveillance anticollision de l'axe est actuellement active.
- Le déplacement de la broche n'est pas encore terminé.
- L'accostage du point de référence (G74) est actif.
- L'axe géométrique ne se trouve pas dans l'état "axe neutre".

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Eviter le forçage de valeur réelle, ou mettre l'axe géométrique correspondant dans l'état "axe neutre" suffisamment tôt au moyen de RELEASE(...).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17602 [Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : Preset %3 sur l'axe %4 impossible en mode JOGREF

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro de bloc, numéro de ligne
%3 = ID actsyn
%4 = nom d'axe, numéro de broche

Description :	Un forçage de valeur réelle (Preset) est impossible pour cet axe lorsque le groupe à mode de fonctionnement commun auquel cet axe est affecté se trouve en mode JOG et qu'en outre la fonction machine Accostage du point de référence est sélectionnée.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Eviter le forçage de valeur réelle dans cette configuration ou désélectionner la fonction machine Accostage du point de référence.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17603 [Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Preset possible en mode JOG uniquement sur l'axe à l'arrêt %4

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Un forçage de valeur réelle (Preset) est possible en mode JOG uniquement sur des axes à l'arrêt.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Eviter le forçage de valeur réelle quand l'axe est en mouvement ou attendre l'arrêt de l'axe.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17604 [Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : Preset %3 sur axe d'oscillation actif (axe %4) impossible

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Un forçage de valeur réelle (Preset) est impossible sur un axe d'oscillation actif commandé par des actions synchrones.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Eviter le forçage de valeur réelle lorsqu'un mouvement d'oscillation est actif.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17610 [Canal %1 :] Bloc %2 Axe %3 participant à la transformation ; action non exécutable

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	L'axe est impliqué dans la transformation active. Pour cette raison, il ne peut pas exécuter l'action demandée : déplacement comme axe de positionnement, libération de permutation d'axe.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède : Désélectionner d'abord la transformation avec TRAFOOF ou supprimer l'action du bloc de programme pièce.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17620 [Canal %1:] Bloc %2 Accostage point fixe pour axe transformé %3 impossible
Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description : Dans le bloc visualisé, on a programmé pour l'accostage du point fixe (G75) un axe qui participe à la transformation active. Cet accostage du point fixe n'est donc pas exécuté !
Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
Remède : Supprimer l'instruction G75 du bloc du programme pièce ou désactiver au préalable l'instruction G75 à l'aide de TRAFOOF.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17630 [Canal %1:] Bloc %2 Accostage du point de référence impossible pour axe transformé %3
Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description : Dans le bloc visualisé, un axe qui participe à la transformation active est programmé pour l'accostage du point de référence (G74). Cet accostage du point de référence n'est donc pas exécuté !
Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
Remède : Supprimer du bloc de programme pièce l'instruction G74 ou les axes machine participant à la transformation ou encore désactiver au préalable la transformation à l'aide de TRAFOOF.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17640 [Canal %1:] Bloc %2 Fonctionnement broche pour axe transformé %3 impossible
Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description : L'axe programmé en tant que broche participe à la transformation courante en tant qu'axe géométrique. Ce qui n'est pas autorisé.
Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
Remède : Désactiver d'abord la transformation.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17650 [Canal %1:] Bloc %2 Axe machine %3 non programmable
Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description : On ne peut pas utiliser l'axe machine dès lors que la transformation est active. La fonction est peut-être programmable dans un autre système de coordonnées ; par exemple, la position de retrait peut également être indiquée dans le système de coordonnées de base ou dans le système de coordonnées pièce si besoin est. Pour sélectionner le système de coordonnées, se servir du descripteur d'axe correspondant.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Désactiver la transformation ou bien utiliser un autre système de coordonnées.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17800 [Canal %1:] Bloc %2 Position codée erronée programmée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le numéro de position n indiqué à l'aide du mot-clé FP=n n'est pas admis. Par le biais du paramètre machine spécifique aux axes PM 30600 \$MA_FIX_POINT_POS [n], il est possible de définir directement 2 positions d'axe absolues comme points fixes.
Ou bien, si les numéros de position 3 et/ou 4 doivent être utilisés, le PM 30610 \$MA_NUM_FIX_POINT_POS devra être réglé en conséquence.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Programmer le mot-clé FP avec les points fixes de la machine 1 ou 2.
Exemple :
Accoster le point fixe 2 avec les axes machine X1 et Z2.
N100 G75 FP=2 X1=0 Z2=0
Ou : Adapter le PM 30610 \$MA_NUM_FIX_POINT_POS et, le cas échéant, le PM 30600 \$MA_FIX_POINT_POS[].

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17810 [Canal %1:] Axe %2 non référencé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe

Description : L'axe a été activé pour une fonction en JOG, par ex. prise de référence, positionnement en marche à vue, cercles en marche à vue, mais n'a pas été référencé.

Réaction : Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Référencer l'axe.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17811 [Canal %1:] L'accostage d'un point fixe en JOG n'est pas possible pour l'axe %2. Cause %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Cause

Description : L'accostage d'un point fixe en JOG a été demandé pour un axe, mais cela n'est pas possible :
Cause 1 : L'axe participe à la transformation en cours.
Cause 2 : L'axe est un axe asservi dans un couplage actif.
L'accostage du point fixe n'est donc pas exécuté.

Réaction : Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Désactiver l'accostage du point fixe en JOG ou désactiver au préalable la transformation avec TRAFOOF, voire annuler le couplage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17812	[Canal %1:] Axe %2 Accostage d'un point de référence en JOG : Le point fixe %3 a été modifié.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Numéro du point fixe
Description :	L'accostage du point de référence en JOG a été activé pour l'axe, mais un autre point fixe a été sélectionné ou l'accostage du point de référence a été désactivé. Le déplacement d'accostage a été interrompu.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Relancer le déplacement en JOG.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
17813	[Canal %1:] Axe %2 Accostage du point de référence en JOG et mouvement correctif activé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	L'accostage d'un point de référence en JOG a été activé pour l'axe, mais l'interpolation d'un déplacement correctif, un offset de synchronisation \$AA_OFF par exemple, se déroule au même moment. La position du point fixe sélectionné n'est pas atteinte si des valeurs de correction font l'objet de modifications pendant le déplacement. Le point à accoster devient alors : "Position du point fixe + modification des valeurs de correction". L'accostage du point fixe est assuré par la relance du déplacement après la modification des valeurs de correction (cas en exemple : un déplacement incrémental venant à s'interrompre de temps à autre). Cause : La valeur de correction courante est prise en compte après relance du déplacement.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Relancer le déplacement en JOG.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
17814	[Canal %1:] Axe %2 Position du point fixe indisponible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Numéro de la position du point fixe
Description :	Il n'y a pas de position disponible pour le point fixe sélectionné avec l'AP dans le mode JOG, voir le PM30610 \$MA_NUM_FIX_POINT_POS.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Adapter le PM30610 \$MA_NUM_FIX_POINT_POS et, le cas échéant, PM30600 \$MA_FIX_POINT_POS]. Désélectionner l'accostage du point fixe ou bien sélectionner un point fixe valide et déclencher de nouveau le mouvement JOG.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
17815	Axe indexé %1 Point fixe %2 différent de la position indexée
Paramètres :	%1 = Numéro d'axe %2 = Indice de champ du paramètre machine
Description :	L'axe est un axe indexé référencé et le numéro %2 du point fixe (défini dans le PM30600 \$MA_FIX_POINT_POS) à accoster en mode JOG ne correspond pas à une position indexée. Dans le mode JOG, les axes indexés référencés accostent des positions indexées.

Réaction : CN pas prête.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Adapter le PM30600 \$MA_FIX_POINT_POS[] ou les positions indexées.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17820 [Canal %1:] Le positionnement en marche à vue pour l'axe %2 n'est pas possible. Cause %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = nom d'axe, numéro de broche
 %3 = Cause

Description : Le 'Positionnement en marche à vue' a été demandé pour un axe, mais cela n'est pas possible :
 Cause 1 : L'axe participe à la transformation en cours.
 Cause 2 : L'axe est un axe asservi dans un couplage actif.
 Le positionnement en marche à vue n'est donc pas exécuté.

Réaction : Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Désélectionner le 'Positionnement en marche à vue' ou bien désélectionner au préalable la transformation avec TRAFOOF, voire supprimer le couplage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17821 [Canal %1:] Axe %2 Positionnement en marche à vue et mouvement correctif activé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Le 'Positionnement en marche à vue' a été activé pour l'axe, mais l'interpolation d'un déplacement correctif, un offset de synchronisation \$AA_OFF par exemple, se déroule en même temps.
 La position de la donnée de réglage SD 43320 \$SA_JOG_POSITION n'est pas atteinte si des valeurs de correction font l'objet de modifications pendant le déplacement.
 Le point à accoster devient alors : "Position en marche à vue + modification des valeurs de correction".
 L'accostage de la position SD 43320 \$SA_JOG_POSITION est assuré par la relance du déplacement après la modification des valeurs de correction
 (exemple : un déplacement incrémental venant à s'interrompre de temps à autre).
 Cause :
 La valeur de correction courante est prise en compte après relance du déplacement.

Réaction : Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Relancer le déplacement en JOG.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17822 [Canal %1:] Axe %2 Positionnement en marche à vue : Position modifiée

Paramètres : %1 = Numéro du canal

Description : Un déplacement est actif pour l'axe de 'Positionnement en marche à vue' et la position, en d'autres termes le contenu de la donnée de réglage SD 43320 \$SA_JOG_POSITION, a été modifiée. Le mouvement d'accostage a été interrompu.

Réaction : Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Relancer le déplacement en JOG.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17823	[Canal %1:] Axe %2 Positionnent en marche à vue désactivé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	Un déplacement est actif pour l'axe de 'Positionnement en marche à vue' et 'Positionnement en marche à vue' a été désactivé. Le mouvement d'accostage a été interrompu.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Relancer le déplacement en JOG.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
17825	Axe indexé %1 \$SA_JOG_POSITION différent de la position indexée
Paramètres :	%1 = Numéro d'axe
Description :	L'axe est un axe indexé référencé, 'Positionnement en marche à vue' est activé dans le mode JOG et SD 43320 \$SA_JOG_POSITION ne correspond pas à une position indexée. Dans le mode JOG, les axes indexés référencés accostent des positions indexées.
Réaction :	CN pas prête. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Adapter SD 43320 \$SA_JOG_POSITION ou les positions indexées.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
17830	[Canal %1:] La marche à vue a été activée pour un cercle, mais l'axe requis %2 n'est pas un axe géométrique
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	La fonction 'Cercles en marche à vue' a été activée, mais un des axes requis pour cela n'est pas défini comme axe géométrique.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Définir l'axe comme un axe géométrique.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
17831	[Canal %1:] La marche à vue sur un cercle n'est pas possible. Cause : %2
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Cause
Description :	La fonction 'Cercles en marche à vue' a été activée, mais elle n'est pas possible pour les raisons suivantes : 1. La position actuelle des axes impliqués se situe en dehors de la portion de cercle sélectionnée. 2. La position actuelle des axes impliqués pour la portion de cercle sélectionnée et la correction du rayon d'outil active est trop proche du centre du cercle. 3. La position actuelle des axes impliqués pour la correction du rayon d'outil active est trop proche du cercle limite pour un usinage intérieur. 4. La position actuelle des axes impliqués pour la correction du rayon d'outil active est trop proche du cercle limite pour un usinage extérieur. 5. La position actuelle des axes impliqués se situe à l'extérieur du cercle défini pour l'usinage intérieur. 6. La position actuelle des axes impliqués se situe à l'intérieur du cercle défini pour l'usinage extérieur. 10. Une rotation s'exerce sur le plan courant, autrement dit, le plan courant est incliné dans l'espace. Cette situation n'est pas prise en charge à ce jour. 20. JOG-Retract est actif. Ce mode de fonctionnement n'est pas supporté.

Réaction : Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Définir l'axe comme un axe géométrique.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17833 **[Canal %1:] La marche à vue est active pour un cercle et 'Cercles en marche à vue' a été désactivé.**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Un mouvement circulaire est actif et 'Cercles en marche à vue' a été désactivé. Le mouvement circulaire va être interrompu.

Réaction : Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Réactiver 'Cercles en marche à vue' et relancer le mouvement JOG.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17900 **[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 L'axe %4 n'est pas un axe machine**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro de bloc, numéro de ligne
%3 = ID actsyn
%4 = Nom d'axe

Description : A cet endroit, le contexte du bloc requiert un axe machine. C'est le cas en présence de :
- G74 (accostage du point de référence)
- G75 (accostage d'un point fixe)
- PRESETON/PRESETONS axe synchrone GANTRY
Lorsqu'un descripteur d'axe géométrique ou d'axe supplémentaire est utilisé, il doit aussi être admis comme descripteur d'axe machine (PM10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB).

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Utiliser les descripteurs d'axes machine pour la programmation.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

18000 **[Canal %1:] Bloc %2 Zone protection NCK %3 erronée. N° d'erreur : %4**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de la zone de protection NCK
%4 = spécification de l'erreur

Description :	La définition de la zone de protection est erronée. Le numéro de l'erreur précise la cause de l'alarme : N° Signification 1 : Description du contour incomplète ou contradictoire. 2 : Le contour enveloppe plus d'une surface. 3 : La zone de protection relative à l'outil n'est pas convexe. 4 : Lorsque, dans la troisième dimension de la zone de protection, les deux limites sont actives et ont la même valeur. 5 : Le numéro de la zone de protection n'existe pas (nombre négatif, nul ou supérieur au nombre maximal de zones de protection). 6 : La description de la zone de protection comprend plus de 10 éléments de contour. 7 : La zone de protection relative à l'outil est une zone de protection interne. 8 : Mauvais paramètre utilisé. 9 : La zone de protection à activer n'est pas définie. 10 : Le code G modal utilisé pour la définition de la zone de protection est erroné. 11 : Description du contour erronée ou un frame est activé. 12 : Autres erreurs non spécifiées.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informar le personnel/le service après-vente habilité. Modifier la définition de la zone de protection, contrôler les PM.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

18001	[Canal %1:] Bloc %2 Zone de protection spécifique au canal %3 erronée. N° d'erreur : %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro de la zone de protection spécifique au canal %4 = spécification de l'erreur
Description :	La définition de la zone de protection est erronée. Le numéro de l'erreur précise la cause de l'alarme : N° Signification 1 : Description du contour incomplète ou contradictoire. 2 : Le contour enveloppe plus d'une surface. 3 : La zone de protection relative à l'outil n'est pas convexe. 4 : Lorsque, dans la troisième dimension de la zone de protection, les deux limites sont actives et ont la même valeur. 5 : Le numéro de la zone de protection n'existe pas (nombre négatif, nul ou supérieur au nombre maximal de zones de protection). 6 : La description de la zone de protection comprend plus de 10 éléments de contour. 7 : La zone de protection relative à l'outil est une zone de protection interne. 8 : Mauvais paramètre utilisé. 9 : La zone de protection à activer n'est pas définie. 10 : Le code G modal utilisé pour la définition de la zone de protection est erroné. 11 : Description du contour erronée ou un frame est activé. 12 : Autres erreurs non spécifiées.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informar le personnel/le service après-vente habilité. Modifier la définition de la zone de protection, contrôler les PM.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

18002	[Canal %1:] Bloc %2 Zone protection NCK %3 inactivable. N° d'erreur : %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro de la zone de protection NCK %4 = spécification de l'erreur
Description :	Une erreur est survenue lors de l'activation de la zone de protection. Le numéro de l'erreur précise la cause de l'alarme : N° Signification 1 : Description du contour incomplète ou contradictoire. 2 : Le contour enveloppe plus d'une surface. 3 : La zone de protection relative à l'outil n'est pas convexe. 4 : Lorsque, dans la troisième dimension de la zone de protection, les deux limites sont actives et ont la même valeur. 5 : Le numéro de la zone de protection n'existe pas (nombre négatif, nul ou supérieur au nombre maximal de zones de protection). 6 : La description de la zone de protection comprend plus de 10 éléments de contour. 7 : La zone de protection relative à l'outil est une zone de protection interne. 8 : Mauvais paramètre utilisé. 9 : La zone de protection à activer ou le nombre d'éléments de contour < 2 ou > MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA ne sont pas définis. 10 : Erreur dans la structure interne des zones de protection. 11 : Autres erreurs non spécifiées. 12 : Le nombre maximal de zones de protection qui peuvent être actives simultanément est dépassé (paramètre machine spécifique au canal). 13,14 : L'élément de contour pour les zones de protection ne peut être défini. 15,16 : Plus aucun emplacement mémoire pour les zones de protection. 17 : Plus aucun emplacement mémoire pour les éléments de contour.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Si l'alarme se produit au démarrage (2e paramètre : "INIT" au lieu du numéro de bloc), l'état "Canal pas prêt à fonctionner" est attribué au canal.
Remède :	Informer le personnel/le service après-vente habilité. 1. Réduire le nombre de zones de protection actives simultanément (PM). 2. Corriger le programme pièce : - Effacer d'autres zones de protection. - Arrêt du prétraitement des blocs. Si le défaut survient au démarrage de la commande, il convient de corriger les variables système \$SN_PA_... pour la zone de protection indiquée. Effectuer ensuite un redémarrage à chaud. Si la donnée erronée n'est pas détectable, il est possible de supprimer l'activation immédiate de la zone de protection et de réécrire les variables système de la zone de protection à l'aide de NPROTDEF.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme. Si l'alarme se produit pendant l'exécution du programme CN, il est possible de modifier le bloc courant. Cela permet alors d'adapter aussi les paramètres de NPROT. Cependant, si l'erreur réside dans la définition de la zone de protection, il convient d'interrompre le programme CN et de corriger la définition dans NPROTDEF. Si l'alarme se produit au démarrage de la commande, les variables système \$SN_PA_... doivent être corrigées pour la zone de protection indiquée. Cela peut se faire par chargement d'un fichier Initial.ini qui contient la donnée corrigée. Si les données sont alors cohérentes, l'alarme disparaît après un redémarrage à chaud.

18003	[Canal %1:] Bloc %2 Zone protection %3 spécifique au canal inactivable. N° d'erreur : %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro de la zone de protection spécifique au canal %4 = spécification de l'erreur

Description :	Une erreur est survenue lors de l'activation de la zone de protection. Le numéro de l'erreur précise la cause de l'alarme : N° Signification 1 : Description du contour incomplète ou contradictoire. 2 : Le contour enveloppe plus d'une surface. 3 : La zone de protection relative à l'outil n'est pas convexe. 4 : Lorsque, dans la troisième dimension de la zone de protection, les deux limites sont actives et ont la même valeur. 5 : Le numéro de la zone de protection n'existe pas (nombre négatif, nul ou supérieur au nombre maximal des zones de protection). 6 : La description de la zone de protection comprend plus de 10 éléments de contour. 7 : La zone de protection relative à l'outil est une zone de protection interne. 8 : Un mauvais paramètre a été utilisé. 9 : La zone de protection à activer n'est pas définie ou le nombre des éléments de contour est < 2 ou > MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA. 10 : Erreur lors de la configuration interne des zones de protection. 11 : Autres erreurs non spécifiées. 12 : Le nombre maximal de zones de protection qui peuvent être actives simultanément est dépassé (paramètre machine spécifique au canal). 13,14 : L'élément de contour pour les zones de protection ne peut être défini. 15,16 : Plus aucun emplacement mémoire pour les zones de protection. 17 : Plus aucun emplacement mémoire pour les éléments de contour.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Si l'alarme se produit au démarrage (2e paramètre : "INIT" au lieu du numéro de bloc), l'état "Canal pas prêt à fonctionner" est attribué au canal.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. 1. Réduire le nombre de zones de protection actives simultanément (PM). 2. Corriger le programme pièce : - Effacer d'autres zones de protection. - Arrêt du prétraitement des blocs. Si le défaut survient au démarrage de la commande, il convient de corriger les variables système \$SC_PA_... pour la zone de protection indiquée. Effectuer ensuite un redémarrage à chaud. Si la donnée erronée n'est pas détectable, il est possible de supprimer l'activation immédiate de la zone de protection et de réécrire les variables système de la zone de protection à l'aide de CPROTDEF.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme. Si l'alarme se produit pendant l'exécution du programme CN, il est possible de modifier le bloc courant. Cela permet alors d'adapter aussi les paramètres de CPROT. Cependant, si l'erreur réside dans la définition de la zone de protection, il convient d'interrompre le programme CN et de corriger la définition dans CPROTDEF. Si l'alarme se produit au démarrage de la commande, les variables système \$SC_PA_... doivent être corrigées pour la zone de protection indiquée. Cela peut se faire par chargement d'un fichier Initial.ini qui contient la donnée corrigée. Si les données sont alors cohérentes, l'alarme disparaît après un redémarrage à chaud.

18004	[Canal %1:] Bloc %2 Orientation de zone de protect. %3 rel. à la pièce incompatible avec orientation de zone de protect. %4 relative à l'outil
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro de la zone de protection relative à la pièce
Description :	L'orientation de la zone de protection relative à la pièce et l'orientation de la zone de protection relative à l'outil diffèrent. En présence d'un numéro négatif de zone de protection, il s'agit d'une zone de protection NCK.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède :

- Modifier la définition des zones de protection ou ne pas activer simultanément des zones de protection d'orientation différente.
- Contrôler les paramètres machine et, le cas échéant, modifier la définition des zones de protection.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

18005 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur grave dans la définition de la zone de protection spécifique à NCK %3

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = Numéro du bloc, étiquette
- %3 = numéro de zone de protection

Description : La définition de la zone de protection doit être terminée avec EXECUTE avant l'exécution du prétraitement des blocs. Ceci est également valable en cas de déclenchement implicite comme avec G74, M30, M17.

Réaction :

- Bloc de correction avec réorganisation.
- Réaction d'alarme locale.
- Les signaux d'interface sont mis à 1.
- Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

18006 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur grave dans la définition de la zone de protection spécifique au canal %3

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = Numéro du bloc, étiquette
- %3 = numéro de zone de protection

Description : La définition de la zone de protection doit être terminée avec EXECUTE avant l'exécution du prétraitement des blocs. Ceci est également valable en cas de déclenchement implicite comme avec G74, M30, M17.

Réaction :

- Bloc de correction avec réorganisation.
- Réaction d'alarme locale.
- Les signaux d'interface sont mis à 1.
- Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

18100 [Canal %1:] Bloc %2 Une valeur invalide a été affectée à FXS[]

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Actuellement, seules les valeurs suivantes sont valables :

- 0: "Désactiver l'accostage d'une butée"
- 1: "Activer l'accostage d'une butée"

Réaction :

- Bloc de correction avec réorganisation.
- Les signaux d'interface sont mis à 1.
- Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

18101	[Canal %1:] Bloc %2 Une valeur invalide a été affectée à FXST[]
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Actuellement, seule la plage 0.0 - 100.0 est valable.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	--
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
18102	[Canal %1:] Bloc %2 Une valeur invalide a été affectée à FXSW[]
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Actuellement, seules des valeurs positives sont valables, y compris zéro.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	--
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
18200	[Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe : arrêt du prétraitement des blocs inadmissible lors de la définition avec CTABDEF
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Des instructions conduisant à un arrêt du prétraitement des blocs ne doivent pas figurer dans la définition d'une table de courbe. Avec la variable système \$P_CTABDEF, on peut demander si la définition de table est actuellement active.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Mettre le bloc entre parenthèses avec "IF NOT(\$P_CTABDEF) ... ENDIF" ou bien éliminer l'instruction qui conduit à l'arrêt du prétraitement des blocs. Relancer ensuite le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
18201	[Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe : la table %3 n'existe pas
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = numéro de la table de courbe
Description :	On a tenté d'utiliser une table de courbe dont le numéro n'est pas connu dans le système \par.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le numéro de la table dans l'instruction ou définir la table de courbe avec le numéro de table désiré.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

18202	[Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe : instruction CTABEND inadmissible sans CTABDEF
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	On a programmé l'instruction CTABEND, qui met fin à la définition des tables de courbe, sans avoir auparavant programmé CTABDEF pour commencer la définition d'une table de courbe ou les instructions CTABDEF et CTABEND n'ont pas été programmées dans le même niveau de programme.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Eliminer l'instruction CTABEND dans le programme ou ajouter à l'endroit approprié l'instruction CTABDEF(..). Les instructions CTABDEF et CTABEND doivent être programmées dans le même niveau de programme (programme principal ou sous-programme). Relancer ensuite le programme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
18205	[Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 La table de courbes %4 n'existe pas
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = numéro de la table de courbe
Description :	On a tenté d'utiliser une table de courbe dont le numéro n'est pas connu dans le système \par.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le numéro de la table dans l'instruction ou définir la table de courbe avec le numéro de table désiré.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
18300	[Canal %1:] Bloc %2 Frame : décalage fin impossible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'affectation d'un décalage fin à des frames réglables ou au frame de base n'est pas possible car le PM18600 \$MN_MM_FRAME_FINE_TRANS est différent de 1.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme ou mettre le PM18600 \$MN_MM_FRAME_FINE_TRANS à 1.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
18310	[Canal %1:] Bloc %2 Frame : rotation inadmissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Les rotations ne sont pas admises pour les frames globaux NCU.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

18311 [Canal %1:] Bloc %2 Frame : instruction inadmissible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Lecture ou écriture d'un frame inexistant.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

18312 [Canal %1:] Bloc %2 Frame : décalage fin non configuré

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le décalage fin doit être configuré pour G58 et G59.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Modifier les paramètres machine.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

18313 [Canal %1:] Bloc %2 Frame : commutation des axes géométriques inadmissible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La modification de l'affectation des axes géométriques n'est pas admise car le frame actuel comprend des rotations.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce ou régler un autre mode par PM10602 \$MN_FRAME_GEOAX_CHANGE_MODE.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

18314	[Canal %1:] Bloc %2 Frame : conflit de type
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'enchaînement de frames globaux et de frames spécifiques aux canaux n'est pas possible. L'alarme apparaît également lorsqu'un frame global est programmé avec un descripteur d'axe canal et que cet axe canal n'est pas affecté à un axe machine sur cette NCU. Des frames spécifiques aux canaux ne peuvent pas être programmés avec des descripteurs d'axes canal lorsque l'axe machine n'a pas de correspondance d'axe canal sur cette NCU.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
18400	[Canal %1:] Bloc %2 Basculement langue impossible : %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Cause
Description :	Un basculement sur une langue CN externe est impossible pour le motif invoqué. Les raisons profondes peuvent être les suivantes (voir paramètre 3) : 1. Paramétrages erronés des paramètres machine 2. Transformation active
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Avant de procéder au basculement, éliminer la raison profonde du rejet.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
20000	[Canal %1:] Axe %2 Came de référence non atteinte
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Après lancement de l'accostage du point de référence, le front montant de la came de ralentissement doit être atteint avant la fin de la course définie dans le PM34030 \$MA_REFP_MAX_CAM_DIST (phase 1 de l'accostage du point de référence). (Cette erreur ne survient qu'avec des codeurs incrémentaux).
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.

Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Trois causes d'erreur sont envisageables : 1. La valeur absolue inscrite dans le PM 34030 \$MA_REFP_MAX_CAM_DIST est trop faible. Déterminez la distance maximale possible entre le début de la prise de référence et la came de ralentissement et la comparez avec la valeur inscrite dans le PM 34030 \$MA_REFP_MAX_CAM_DIST ; le cas échéant augmentez la valeur du PM. 2. Le signal de la came ne parvient pas jusqu'à la carte des entrées de l'AP. Actionnez manuellement le commutateur du point de référence et contrôlez le signal d'entrée au niveau de l'interface CN/AP (trajet : Commutateur ! Connecteur ! Câble ! Entrée PLC ! Programme utilisateur). 3. Le commutateur du point de référence n'est pas actionné par la came. Contrôlez l'écart vertical entre la came de ralentissement et le commutateur d'actionnement de la came.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20001	[Canal %1:] Axe %2 Signal de came inexistant
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Au début de la phase 2 de l'accostage du point de référence, le signal de la came de ralentissement n'existe plus. La phase 2 de l'accostage du point de référence commence lorsque, après le freinage, l'axe s'immobilise sur la came de ralentissement. L'axe part ensuite en sens opposé pour sélectionner le prochain repère zéro du système de mesure, en quittant/en réaccostant la came de ralentissement (front 1->0/0->1).
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Contrôlez si la distance de décélération liée à la vitesse d'accostage est supérieure à la came de ralentissement - dans ce cas, l'axe ne peut s'arrêter que derrière la came. Utilisez une came plus longue ou réduisez la vitesse d'accostage dans le paramètre machine PM34020 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_CAM. Lorsque l'axe s'est arrêté sur la came, il faut vérifier si le signal DB380x DBX1000.7 (Ralentissement accostage du point de référence) est encore présent à l'interface avec le NCK. - Matériel : rupture de fil ? Court-circuit ? - Logiciel : programme utilisateur ?
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20002	[Canal %1:] Axe %2 Repère zéro manque
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Le repère zéro matériel du codeur incrémental ou le top zéro équivalent du codeur absolu ne se trouvent pas sur un trajet défini. La phase 2 de l'accostage du point de référence s'achève lorsque le repère zéro du codeur a été reconnu après que le front montant/descendant du signal d'interface CN/AP DB380x DBX1000.7 (Ralentissement accostage du point de référence) a donné le départ de la commutation. Le trajet maximal entre le départ de la commutation et le repère zéro suivant est défini dans le paramètre machine PM34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST. La surveillance empêche de dépasser un signal de repère zéro et d'interpréter le signal suivant comme signal du point de référence ! (Mauvais réglage de la came ou décélération excessive provoquée par le programme AP utilisateur.)
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Vérifier le réglage de la came et veiller à respecter une distance suffisante entre la fin de la came et le signal de repère zéro suivant. La distance doit être supérieure au trajet que l'axe peut parcourir durant un temps de cycle de l'AP.
Augmenter la valeur du PM 34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST sans toutefois choisir une valeur supérieure à la distance entre 2 repères zéro. Cela risquerait de désactiver la surveillance !

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20003 [Canal %1:] Axe %2 Défaut dans système de mesure

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Sur un système de mesure avec codage des distances entre les repères de référence, la distance déterminée entre deux repères successifs excède le double de l'écartement inscrit dans le paramètre machine PM 34300 \$MA_ENC_REFP_MARKER_DIST. La commande n'émet l'alarme que si, après une deuxième tentative en sens opposé et avec une vitesse de déplacement divisée par deux, elle a de nouveau constaté un trop grand écartement.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Déterminer l'écart entre 2 repères de référence impairs (intervalle entre repères de référence). Cette valeur (20,00 mm pour des règles Heidenhain) doit être inscrite dans le PM 34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.
Vérifier la piste de référence de la règle, y compris l'électronique de traitement.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20004 [Canal %1:] Axe %2 Repère de référence manque

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Dans le système de mesure linéaire à codage des distances, deux repères de référence n'ont pas été trouvés sur le trajet de recherche défini (paramètre machine spécifique à l'axe PM 34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST).
Les règles avec codage des distances ne nécessitent pas de came de ralentissement (toutefois si elle existe, la came est exploitée). La touche de sens en mode manuel détermine le sens de la recherche.
Le trajet de recherche PM 34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST dans lequel 2 repères de référence sont attendus, est compté à partir du point de départ.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Déterminer la distance entre 2 repères de référence impairs (intervalle entre repères de référence). Cette valeur (20,00 mm pour des règles Heidenhain) doit être inscrite dans le PM34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.
Vérifier la piste de référence de l'échelle, y compris de l'électronique de traitement.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20005 [Canal %1:] Axe %2 Accostage du point de référence interrompu

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : La prise de référence n'a pas pu être achevée pour tous les axes indiqués (p. ex. interruption suite à : absence d'un déblocage des régulateurs, une commutation du système de mesure, un relâchement de la touche de sens, etc.).
Dans le cas des systèmes de mesure à intervalles codés, l'alarme survient aussi lorsque la valeur 1 (came de référence) est réglée dans le PM34000 \$MA_REFP_CAM_IS_ACTIV et lorsqu'une des conditions citées sous Remède est remplie.

Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Contrôlez les causes d'interruption possibles : - Les régulateurs ne sont pas libérés : signal d'interface CN/AP DB380x DBX2.1 (Libération des régulateurs) - Commutation du système de mesure : signal d'interface CN/AP DB380x DBX1.5 / 1.6 (Système de mesure de position 1/2) - Il manque la touche de déplacement + ou - : signal d'interface CN/AP DB380x DBX4.7 / 4.6 (Touches de déplacement plus/moins) - Correction de la vitesse d'avance par commutateur = 0 - Le blocage de l'avance est actif - L'arrêt précis n'a pas été réalisé dans le temps indiqué par le PM 36020 \$MA_POSITIONING_TIME Le PM spécifique aux axes PM34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR détermine quels axes participent à la prise de référence spécifique au canal : Valeur Signification -1 : aucune prise de référence spécifique au canal, départ programme sans prise de référence. 0 : aucune prise de référence spécifique au canal, départ programme avec prise de référence. 1-8 : prise de référence spécifique au canal. Le nombre introduit correspond à l'ordre de prise de référence (lorsque tous les axes dont le contenu est 1 ont atteint le point de référence, les axes dont le contenu est 2 démarrent et ainsi de suite).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20006	[Canal %1:] Axe %2 Vitesse de coupure pour accostage du point de référence non atteinte
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	La fin de la came a été atteinte pendant la phase 2 de l'accostage du point de référence (attendre le repère zéro), mais la vitesse d'accostage du point de référence ne se trouvait pas dans la fenêtre de tolérance. (Cela peut se produire si l'axe se trouve déjà sur la fin de la came au début de l'accostage du point de référence. La phase 1 est alors considérée comme déjà terminée et n'est pas lancée.) La phase 2 est annulée (cette fois-ci avant la came) et l'accostage du point de référence est automatiquement relancé avec la phase 1. Si la vitesse d'accostage n'est pas atteinte lors de la 2ème tentative, la prise de référence est définitivement abandonnée et une alarme est générée. Vitesse d'accostage : PM 34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER Tolérance de vitesse : PM 35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Réduire le PM de la vitesse d'accostage, PM34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER et/ou augmenter le PM de tolérance de vitesse, PM35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20007	[Canal %1:] Axe %2 Accostage du point de référence nécessite 2 systèmes de mesure
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Pour l'initialisation PM34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 6, 2 capteurs sont nécessaires !
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Modifier le mode de prise de référence PM34200 \$MA_ENC_REFP_MODE ou installer un second capteur et le configurer.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20008 [Canal %1:] Axe %2 Accostage du point de référence nécessite 2e système de mesure avec référence

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Pour l'initialisation PM34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 6, la prise de référence doit avoir été faite pour le second capteur.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Modifier le mode de prise de référence PM34200 \$MA_ENC_REFP_MODE ou effectuer la prise de référence du second capteur.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20050 [Canal %1:] Axe %2 Déplacement à l'aide de la manivelle actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Les axes ne peuvent être déplacés de façon manuelle à l'aide des touches de déplacement, étant donné que des déplacements sont encore effectués sous la commande de la manivelle.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Décider si l'axe doit être déplacé à l'aide des touches ou de la manivelle. Mettre un terme au déplacement à la manivelle, le cas échéant en effaçant la distance restant à parcourir dans l'axe (signal d'interface CN/AP DB380x DBX2.2 (Effacement de la distance restant à parcourir / reset de broche).

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20051 [Canal %1:] Axe %2 Déplacement à l'aide de la manivelle impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Le déplacement de l'axe s'effectue déjà à l'aide des touches de déplacement, de sorte qu'un déplacement à l'aide de la manivelle n'est plus possible.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Décider si l'axe doit être déplacé à l'aide des touches ou de la manivelle.

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20052 [Canal %1:] Axe %2 déjà actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description :	L'axe doit se déplacer comme axe machine en mode manuel JOG à l'aide des touches de sens du tableau de commande machine. Cela n'est toutefois pas possible parce que : 1. il se déplace déjà comme axe géométrique (via l'interface spécifique au canal DB3200 DBX1000.7 / 0.6 (Touches de déplacement -/+) ou DB3200 DBX1004.7 / 4.6 (Touches de déplacement -/+) ou DB3200 DBX1008.7 / 8.6 (Touches de déplacement -/+) ou 2. il se déplace déjà comme axe machine (via l'interface spécifique à l'axe DB380x DBX4.7 / 4.6 (Touches de déplacement plus/moins)) ou 3. un frame destiné à un système de coordonnées pivoté est valable et un autre axe géométrique qui y participe est déjà déplacé en mode manuel à l'aide des touches de sens ou 4. il ne peut pas être déplacé comme axe machine car il participe à un mouvement de retrait (sous-mode de fonctionnement JOG-Retract).
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Interrompre le déplacement par le biais de l'interface du canal ou de l'axe ou bien immobiliser l'autre axe géométrique.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20053	[Canal %1:] Axe %2 DRF, FTOCON, décalage d'origine externe impossibles
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	L'axe est déplacé dans un mode (p. ex. Accostage du point de référence) qui n'autorise aucune interpolation supplémentaire.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Attendre que l'axe ait atteint sa position de référence ou interrompre l'accostage du point de référence avec Reset et relancer DRF.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20054	[Canal %1:] Axe %2 Mauvais indice pour axe indexé en JOG
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	1. L'axe indexé visualisé doit effectuer un déplacement relatif en mode manuel (JOG) (à concurrence d'une position d'indexage). Toutefois, plus aucune position d'indexage n'est disponible dans le sens présélectionné. 2. L'axe se trouve sur la dernière position d'indexage. Lors du déplacement relatif, la limitation de la zone de travail ou le fin de course logiciel est atteint sans être précédé d'une position d'indexage sur laquelle l'axe pourrait s'arrêter.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Corriger (compléter) la liste des positions d'indexage par le biais des paramètres machine PM 10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 PM 10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 PM 10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 PM 10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2 ou donner d'autres valeurs aux limitations de la zone de travail ou aux fins de course logiciels.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20055	[Canal %1:] Broche maître inexistante en mode JOG
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	L'axe visualisé doit être déplacé comme axe machine en mode manuel (JOG) avec avance par tour, mais aucune broche maître qui pourrait lui fournir la vitesse réelle de rotation n'est définie.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède :	Informer le personnel/le service après-vente habilité. Lorsque l'avance par tour doit aussi être active en mode JOG, une broche maître doit être déclarée par le biais du paramètre machine spécifique au canal PM 20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND. Puis, dans le groupe fonctionnel PARAMÈTRES avec les touches logicielles "DONNÉES RÉGLAGE" et "DONNÉES JOG", il faut ouvrir une fenêtre dans laquelle la fonction G95 devra être sélectionnée. L'avance en manuel (JOG) peut ensuite être introduite en [mm/tr]. (Quand une valeur de 0 mm/tr est réglée pour l'avance manuelle JOG, la commande utilise la valeur inscrite dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM 32050 \$MA_JOG_REV_VELO ou bien, dans le cas d'un déplacement en rapide, celle du PM 32040 \$MA_JOG_REV_VELO_RAPID). Le passage de la fonction G95 à la fonction G94 désactive l'avance par tour en mode JOG.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20056	[Canal %1:] Axe %2 Avance par tour impossible. Axe/Broche %3 à l'arrêt
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Un axe doit être déplacé en mode JOG avec une avance par tour mais l'avance de l'axe/la broche dont il devrait bénéficier pour sa propre avance est nulle.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Déplacer l'axe/la broche dont dépend l'avance de l'axe en question.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20057	[Canal %1:] Bloc %2 Avance par tour pour axe/broche %3 est <= zéro
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Une avance par tour a été programmée pour un axe/une broche, mais aucune vitesse ne l'a été ou bien la valeur programmée est inférieure ou égale à zéro.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informer le personnel/le service après-vente habilité. - Corriger le programme pièce ou - Indiquer l'avance correcte pour les axes AP au niveau de l'interface VDI ou - Pour les axes d'oscillation, indiquer l'avance dans la SD 43740 \$SA_OSCILL_VELO.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20058	[Canal %1:] Axe %2 Avance par tour : source d'avance inamissible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Un axe ou une broche doivent être déplacés avec une avance par tour. L'axe ou la broche de référence définis dans le SD 43300 \$SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE pointent sur eux-mêmes. Ce couplage est impossible.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier en conséquence l'axe/la broche de référence dans SD 43300.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20059	[Canal %1:] Axe %2 déjà activé pour %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Cause
Description :	Il est envisagé de déplacer l'axe (axe machine, axe géométrique ou axe d'orientation) avec les touches de sens ou une manivelle dans le mode "Automatique&Jog" (voir PM10735 \$MN_JOG_MODE_MASK). Cela n'est pas possible pour les raisons suivantes (voir le paramètre 3) : 1. l'axe est déjà activé comme broche rotative 2. l'axe est un axe AP 3. l'axe est déjà activé comme axe d'oscillation synchrone 4. l'axe est déjà activé comme axe de commande 5. l'axe est déjà activé comme axe asservi 6. un frame est en vigueur pour une rotation du système de coordonnées et un axe impliqué dans le mouvement JOG requis de l'axe géométrique n'est pas disponible 7. une rotation du conteneur d'axes a été activée par NCU-Link Remarque : cette alarme identifie un axe "inapte au mode JOG" auquel on a confié une tâche à exécuter en JOG. Par conséquent, le NCK ne passe pas dans "JOG interne".
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Attendre la fin du déplacement de l'axe ou l'interrompre par un effacement de la distance restant à parcourir ou par un Reset.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
20060	[Canal %1:] Axe %2 ne peut être déplacé en tant qu'axe géométrique
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Nom d'axe
Description :	L'axe ne se trouve pas actuellement à l'état "axe géométrique". Il ne peut donc pas être déplacé comme axe géométrique en mode JOG. Lorsque l'abréviation SCP (système de coordonnées pièce) apparaît dans la fenêtre d'affichage "Position", seuls les axes géométriques sont déplaçables avec les touches de sens ! (SCM ... système de coordonnées machine ; tous les axes machine peuvent désormais être déplacés à l'aide des touches de sens du tableau de commande machine).
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier la manipulation pour déterminer si ce sont vraiment des axes géométriques qui sont à déplacer ; sinon passer sur les axes machine à l'aide de la touche "SCP/SCM" du tableau de commande machine.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
20061	[Canal %1:] Axe %2 ne peut pas être déplacé en tant qu'axe d'orientation
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Nom d'axe
Description :	L'axe n'est pas un axe d'orientation et ne peut donc pas être déplacé en tant que tel dans le mode JOG.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Définir l'axe comme axe d'orientation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
20062	[Canal %1:] Axe %2 déjà actif
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche

Description :	L'axe visualisé se déplace déjà comme axe machine. Il ne peut donc pas être utilisé comme axe géométrique. En mode manuel (JOG), le déplacement d'un axe peut s'effectuer via 2 interfaces différentes : 1. comme axe géométrique : via l'interface spécifique au canal DB3200 DBX1000.7 / 0.6 (Touches de déplacement +/-) 2. comme axe machine : via l'interface spécifique à l'axe DB380x DBX4.7 / 4.6 (Touches de déplacement plus/moins) Le tableau de commande machine standard ne permet pas d'utiliser un axe à la fois comme axe machine et comme axe géométrique !
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Départ de l'axe géométrique uniquement lorsque le mouvement de déplacement comme axe machine est terminé.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20063 [Canal %1:] Axe %2 Déplacement d'axes d'orientation sans transformation impossible

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Nom d'axe
Description :	On tente de déplacer un axe d'orientation en mode JOG, sans que la transformation d'orientation ne soit activée.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Activer la transformation de l'orientation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20064 [Canal %1:] Axe %2 La sélection de plusieurs axes n'est pas autorisée lorsque l'angle au sommet est actif.

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Lorsque l'angle au sommet est activé, il n'est pas possible d'activer simultanément plus d'un axe géométrique en mode JOG avec les touches de déplacement. Même le déplacement simultané d'un axe géométrique comme axe machine n'est pas autorisé.
Réaction :	CN pas prête. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Déplacement de l'axe géométrique possible uniquement après achèvement du déplacement d'un autre axe géométrique ou d'un axe machine.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20065 [Canal %1:] Broche maître non définie pour les axes géométriques en mode manuel (JOG)

Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	L'axe visualisé doit se déplacer comme axe géométrique en mode manuel (JOG) avec une avance par tour mais aucune broche maître qui pourrait lui fournir la vitesse réelle de rotation n'est définie.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Lorsque l'avance par tour doit aussi être active en mode JOG, une broche maître doit être déclarée par le biais du paramètre machine spécifique au canal PM 20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND. Puis, dans le groupe fonctionnel PARAMÈTRES avec les touches logicielles "DONNÉES RÉGLAGE" et "DONNÉES JOG", il faut ouvrir une fenêtre dans laquelle la fonction G95 devra être sélectionnée. L'avance en manuel (JOG) peut ensuite être introduite en [mm/tr]. (Quand une valeur de 0 mm/tr est réglée pour l'avance manuelle JOG, la commande utilise la valeur inscrite dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM 32050 \$MA_JOG_REV_VELO ou bien, dans le cas d'un déplacement en rapide, celle du PM 32040 \$MA_JOG_REV_VELO_RAPID). Le passage de la fonction G95 à la fonction G94 désactive l'avance par tour en mode JOG.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20070	[Canal %1 :] Axe %2 Fin de course logiciel %3 Position finale programmée %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro d'axe %3 = "1+" ou "1-" pour fin de course logiciel 1, "2+" ou "2-" pour fin de course logiciel 2, %4 = position finale programmée
Description :	L'axe devrait être déplacé jusqu'à la position finale en tant qu'axe de positionnement entièrement piloté par l'AP. Il violerait le fin de course logiciel. Le déplacement ne sera pas effectué. Dans le cas d'un message additionnel à l'alarme 20140, l'axe sera déplacé comme axe de commande.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informé le personnel/le service après-vente habilité. Prescrire une position de destination plus proche. Modifier le PM pour le fin de course logiciel. Le cas échéant, activer un autre fin de course logiciel. Dégager l'axe avec JOG.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.
20071	[Canal %1 :] Axe %2 Limite de zone de travail %3 Position finale %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro d'axe %3 = "+" ou "-" %4 = position finale programmée
Description :	L'axe visualisé devrait être déplacée jusqu'à la position finale programmée, en tant qu'axe de positionnement piloté entièrement par l'AP". Il violerait la limite réglée pour la zone de travail. Aucun déplacement ne sera effectué. Dans le cas d'un message additionnel à l'alarme 20140, l'axe sera déplacé comme axe de commande.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Prescrire une position de destination plus proche. - Désactiver la limitation de la zone de travail. - Régler une autre limitation de zone de travail. - Dégager l'axe avec JOG
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.
20072	[Canal %1:] Axe %2 n'est pas un axe indexé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro d'axe
Description :	L'axe visualisé est utilisé comme "axe de positionnement piloté entièrement par l'AP". Dans la FC TEIL-ACHS, sa position de destination est paramétrée comme numéro de position d'indexage - l'axe n'est toutefois pas un axe indexé.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informé le personnel/le service après-vente habilité. Utiliser le FC POS-ACHS pour les axes linéaires et les axes rotatifs ou déclarer l'axe comme axe indexé. Paramètres machine correspondants pour la déclaration d'axe indexé : Corriger le PM30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB Corriger le PM10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 Corriger le PM10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 Corriger le PM10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 Corriger le PM10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.
20073	[Canal %1:] Axe %2 ne peut être repositionné
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro d'axe
Description :	L'axe de positionnement piloté entièrement par l'AP ne peut pas être positionné puisqu'il a déjà été relancé via l'interface VDI et est encore actif. Aucun mouvement de repositionnement n'est effectué, le mouvement déclenché par l'interface VDI n'est pas influencé.

Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Néant.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20074 [Canal %1:] Axe %2 Indice mal positionné

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Pour un axe de positionnement piloté entièrement par l'AP qui a été déclaré axe indexé, l'AP a défini un numéro d'indice non disponible dans la table.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler le numéro d'axe indexé défini par l'AP et le corriger le cas échéant. Si le numéro d'axe indexé est correct et que l'alarme est due à une liste trop courte des positions d'indexage, contrôler les paramètres machine relatifs à la déclaration des axes indexés.
 Corriger le PM 30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB
 Corriger le PM 10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
 Corriger le PM 10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1
 Corriger le PM 10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
 Corriger le PM 10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20080 [Canal %1:] Axe %2 Aucune manivelle affectée pour correction

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro d'axe

Description : Une affectation de manivelle manque pour cet axe alors que la correction par manivelle a été lancée en automatique. Lorsque la désignation d'axe manque avec une correction active de vitesse FD > 0 dans l'alarme, aucun premier axe géométrique n'est défini dans ce canal CN. Le bloc sera traité sans correction par manivelle.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Si l'influence par manivelle est souhaitée, il faut activer une manivelle.

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20082 [Canal %1 :] Axe %2 Limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées %3 Position finale %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro d'axe
 %3 = "+" ou "-"
 %4 = Pos. finale

Description : L'axe visualisé est utilisé comme "axe de positionnement piloté entièrement par l'AP" et la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées est violée dans cet axe. Il n'y a pas de déplacement.
 Dans le cas d'un message additionnel à l'alarme 20140, l'axe est déplacé comme axe de commande.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : - Prescrire une position de destination plus proche.
 - Désactiver la limitation de la zone de travail.
 - Régler une autre limitation de zone de travail.
 - Dégager l'axe avec JOG

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20085	[Canal %1:] Manivelle pour contour : sens de déplacement inadmissible ou dépassement du point de début de bloc
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	Un déplacement a été effectué avec la manivelle pour contour dans le sens opposé au sens programmé, et le point de départ de la trajectoire au début du bloc a été atteint.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Tourner la manivelle pour contour dans le sens contraire.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.
20090	Axe %1 Accostage de butée impossible. Vérifier le programme et les données d'axe.
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	1. La fonction "Accostage d'une butée" a été programmée à l'aide de l'instruction FXS[AX]=1, mais l'axe n'admet pas (encore) cette instruction. Vérifier PM37000 \$MA_FIXED_STOP_MODE. Cette fonction n'est pas disponible pour les axes Gantry ou simulés. 2. Aucun déplacement n'a été programmé pour l'axe AX. AX est un descripteur d'axe machine. 3. Pour l'axe/la broche pour lequel la fonction "Accostage d'une butée" a été programmée, il faut toujours programmer un déplacement dans le bloc d'accostage. L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. - Vérifier le type d'axe. - Vérifier le PM37000 \$MA_FIXED_STOP_MODE. - Dans le bloc d'accostage, manque-t-il un déplacement pour l'axe machine ?
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
20091	Axe %1 n'a pas atteint la butée
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Lors d'une tentative d'accostage d'une butée, la position finale programmée n'a pas été atteinte ou le déplacement a été interrompu. L'alarme peut être masquée à l'aide du PM37050 \$MA_FIXED_STOP_ALARM_MASK. L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Correction du programme pièce et les réglages : - Le bloc de déplacement a-t-il été interrompu ? - Si la position de l'axe coïncide avec la position finale programmée, il faut corriger la position finale. - Si la position finale programmée se situe dans la pièce, il faut vérifier le critère de déclenchement. - L'écart par rapport au contour programmé qui déclenche l'alarme est-il excessif ? La limite de couple réglée est-elle trop élevée ?

Poursuite du programme : Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20092 **Axe %1 Accostage butée encore actif**

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description : On a tenté de déplacer un axe qui vient d'accoster une butée et qui se trouve encore en butée ou alors que l'annulation n'est pas encore achevée.

L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction : GMFC pas prêt.

Canal pas prêt.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en cas d'alarme.

Canal pas prêt.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.

Contrôler les points suivants :

- Un déplacement d'axes géométriques provoque-t-il aussi le déplacement de l'axe se trouvant en butée ?
- Une sélection a-t-elle lieu bien que l'axe soit en butée ?
- L'annulation a-t-elle été interrompue par un Reset ?
- L'AP a-t-il fait commuter le signal d'acquiescement ?

Poursuite du programme : Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20093 **Axe %1 La surveillance d'immobilisation en butée a fonctionné**

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Depuis que la sélection a été effectuée, la position de l'axe se situe en dehors de la fenêtre d'immobilisation.

L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction : GMFC pas prêt.

Canal pas prêt.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en cas d'alarme.

Canal pas prêt.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.

- Contrôle de la mécanique, p. ex. la butée est-elle brisée ? La pièce à bloquer a-t-elle cédé ?
- Fenêtre de position pour la surveillance d'immobilisation trop petite (PM 37020 \$MA_FIXED_STOP_WINDOW_DEF) (SD 43520 \$SA_FIXED_STOP_WINDOW). Valeur par défaut toujours 1 mm.

Poursuite du programme : Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20094 **Axe %1 La fonction a été abandonnée**

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description : La fonction a été abandonnée. Les raisons possibles sont :

- L'apparition d'un blocage des impulsions ne permet pas d'appliquer le couple plus longtemps.
- L'AP a annulé les acquiescements.

La variable système \$VA_FXS_INFO contient l'info additionnelle concernant l'interruption de la fonction.

L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Vérifier si - il y a un blocage des impulsions de l'unité d'alimentation/de récupération ou de l'AP - les bits d'acquiescement ont été effacés par l'AP alors que NCK n'a demandé aucune annulation. Lire la variable système \$VA_FXS_INFO, puis interpréter l'info additionnelle.
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20095 **Axe %1 couple de maintien non valide, couple mesuré %2**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = couple de maintien courant à l'activation du test de freinage
Description :	Le couple de maintien courant à l'activation du test de freinage ne peut pas être réalisé avec le paramétrage présent du test de freinage.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier le paramétrage pour le contrôle fonctionnel du test de freinage : - Le couple pour la compensation de poids dans le paramètre machine d'entraînement 1192 devrait correspondre approximativement au couple de maintien courant. Le couple de maintien courant est affiché dans le texte de l'alarme. - Le couple pour la compensation de poids dans le paramètre d'entraînement p1532 devrait correspondre approximativement au couple de maintien courant. Le couple de maintien courant est affiché dans le texte de l'alarme. - Le couple prescrit pour le test de freinage PM 36966 \$MA_SAFE_BRACKETEST_TORQUE doit être réglé à une valeur supérieure à celle du couple de maintien courant.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20096 **Axe %1 Test frein interrompu, information supplémentaire %2**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = information d'erreur s'appuyant sur \$VA_FXS_INFO
Description :	Le test de frein a détecté un problème. L'information supplémentaire donne une explication plus précise sur l'origine de l'alarme. L'interprétation doit être lue dans la documentation à la variable système \$VA_FXS_INFO. Information supplémentaire : 0: Pas d'information supplémentaire disponible. 1: Type d'axe si axe AP ou axe de commande. 2: Position finale atteinte, déplacement terminé. 3: Annulation par RESET CN (touche Reset). 4: Fenêtre de surveillance dépassée. 5: La réduction du couple a été refusée par l'entraînement. 6: L'AP a annulé la libération. 7: Le paramètre SINAMICS p2003 est zéro ou un télégramme sans paramètre de couple est actif.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Suivre les conditions marginales du test de frein, voir info supplémentaire.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20097 **Axe %1 Sens de déplacement erroné pour le test de freinage**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
---------------------	----------------------------------

Description :	Pour le sens de déplacement sélectionné, le test de freinage s'effectue avec un couple erroné pour le couple résistant actuel.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Effectuer le test de freinage dans l'autre sens - Adapter plus précisément le paramètre d'entraînement 1192 aux conditions de charge actuelles. L'alarme survient uniquement si le couple actuel diffère de plus de 5 % du PM 1192 lorsque le frein est ouvert. - Adapter plus précisément le paramètre d'entraînement p1532 aux conditions de charge actuelles. L'alarme survient uniquement si le couple actuel diffère de plus de 7,5 % du paramètre d'entraînement p1532 du PM 36966 \$MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE lorsque le frein est ouvert. - Avec le PM 36968 \$MA_SAFE_BRAKETEST_CONTROL, bit 0 = 1, activer la détermination automatique du couple résistant au moment où débute le test de freinage.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20120	Axe %1 : Trop de relations de compensation.
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Compensation d'interpolation avec tables. Par axe, le nombre maximal définissable des relations de compensation est limité au nombre d'axes du système. En présence de cette alarme, la compensation d'interpolation est automatiquement désactivée pour cet axe.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier et corriger le paramètre de la table \$AN_CEC_OUTPUT_AXIS et/ou désactiver une ou plusieurs tables (SD 41300 \$SN_CEC_TABLE_ENABLE).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20121	Axe %1 : erreur de configuration dans le tableau de compensation %2
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = table de compensation
Description :	Compensation d'interpolation avec tables. Les réglages du tableau déclaré ne sont pas autorisés. Pour les variables système, les réglages valables sont \$AN_CEC_MAX >= \$AN_CEC_MIN et \$AN_CEC_STEP != 0. Cette table est désactivée automatiquement.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier les données caractéristiques de la table de compensation et les corriger. Si l'erreur est introuvable, l'alarme peut être inhibée ; à cet effet, désactiver la table (\$SN_CEC_TABLE_ENABLE) ou désactiver la compensation dans l'axe (\$MA_CEC_ENABLE).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20122	Table de compensation %1 : Affectation d'axe invalide
Paramètres :	%1 = table de compensation
Description :	Compensation d'interpolation avec tables. L'affectation des axes d'entrée ou de sortie de la table indiquée est interdite. Pour les variables système, les valeurs valables sont \$AN_CEC_INPUT_AXIS et \$AN_CEC_OUTPUT_AXIS != 0, et elles doivent toutes deux renvoyer à des axes valides. Cette table est désactivée automatiquement.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier l'affectation des axes de la table de compensation et la corriger. Si l'erreur est introuvable, l'alarme peut être inhibée ; à cet effet, désactiver la table (\$SN_CEC_TABLE_ENABLE) ou désactiver la compensation dans l'axe (\$MA_CEC_ENABLE).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20123	Axe %1 : affectation différente des tables à multiplier
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Compensation d'interpolation avec tables. Les deux tables dont les sorties doivent être multipliées entre elles sont affectées à des axes de sortie différents. La compensation dans cet axe est automatiquement désactivée.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier les données caractéristiques des tables de compensation (\$AN_CEC_OUTPUT_AXIS et \$AN_CEC_MULT_BY_TABLE) et les corriger. Si l'erreur est introuvable, l'alarme peut être inhibée ; à cet effet, désactiver la compensation dans l'axe (\$MA_CEC_ENABLE) ou désactiver les tables (\$SN_CEC_TABLE_ENABLE).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
20124	Axe %1 : somme trop grande des valeurs de compensation
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	La somme des valeurs de compensation issues de toutes les tables affectées à l'axe a dépassé la valeur limite PM32720\$MA_CEC_MAX_SUM et a dû être limitée. Cela a pu engendrer des défauts de contour.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier les données caractéristiques des tables de compensation affectées à l'axe. Vérifier les courbes caractéristiques dans les tables (\$AN_CEC).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
20125	Axe %1 : modification trop rapide de la valeur de compensation
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	La valeur de compensation a changé plus rapidement que ne le permet PM32730 \$MA_CEC_MAX_VELO . Elle a dû être limitée temporairement. Le trajet manquant est récupéré ; des défauts de contour peuvent toutefois être survenus.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier les données caractéristiques des tables de compensation affectées à l'axe. Vérifier les courbes caractéristiques dans les tables (\$AN_CEC). Eventuellement, il se peut aussi que l'un des axes d'entrée se soit déplacé plus rapidement que prévu.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.
20130	[Canal %1:] Surveillance du contour par fonction 'tunnel'
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	La pointe de l'outil a quitté le tunnel placé autour du contour programmé, ce qui signifie que l'écart de la pointe de l'outil au contour programmé était supérieur à la valeur indiquée dans le PM21050 \$MC_CONTOUR_TUNNEL_TOL. L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.

Remède :	Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler successivement les points suivants : 1. La machine est-elle en état de marche ? L'alarme n'a-t-elle pas été déclenchée par un axe à déplacement difficile, un bris d'outil ou une collision ? 2. Si la machine est en état de marche, réduire la vitesse ou améliorer le réglage des régulateurs. 3. Eventuellement, augmenter le tunnel et observer le défaut par le biais de la sortie analogique pour en déterminer la cause.
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20138	[Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Déplacement de l'axe de commande %4 impossible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = Nom d'axe
Description :	L'axe qui doit être déplacé à partir d'une action synchrone n'est pas disponible. Les causes possibles sont les suivantes : - L'axe est déjà ou encore déplacé par le programme CN. Ce déplacement peut également intervenir indirectement par un contournage ou un frame actif. - Un déplacement forcé est actif pour l'axe. - L'axe est actif en tant qu'axe asservi d'un couplage. - Une compensation d'interpolation (p. ex. compensation de température) est active pour l'axe.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20139	[Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Repère non valide
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn
Description :	Il n'est pas possible de définir ou d'effacer un marqueur dans l'action de synchronisation du déplacement. Les raisons peuvent être les suivantes : SETM() : le nombre maximum de marqueurs est dépassé ; un marqueur est déjà défini. CLEARM() : les marqueurs indiqués figurent dans une plage de valeurs non autorisée.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	SETM() : utiliser le marqueur dans la plage de valeurs valide ; ne pas redéfinir un marqueur déjà défini. CLEARM() : utiliser le marqueur dans la plage de valeurs valide.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20140	[Canal %1 :] Déplacement de l'axe de commande %2 voir alarme CN %3 paramètre %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = axe %3 = alarme CN %4 = Paramètre additionnel
Description :	Une alarme CN a été constatée sur un axe de commande dont le déplacement doit s'effectuer à partir d'une action synchrone au déplacement. Celle-ci est sortie dans le 3ème paramètre en tant que numéro d'alarme MMC. Le cas échéant, une information supplémentaire est délivrée dans le 4ème paramètre.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Voir l'information d'aide des alarmes supplémentaires.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
20141	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Type d'axe non admissible pour axe %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = Nom d'axe
Description :	L'instruction sollicitée n'est pas admise pour l'axe de commande ou pour la broche dans l'état actuel des axes. L'alarme survient pour des axes de commande (POS, MOV), des instructions de broche issues d'actions synchrones au déplacement (M3/M4/M5, SPOS), de déplacements conjugués (TRAILON, TRAILOF) et de couplage par valeur pilote (LEADON, LEADOF).
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Commencer par arrêter l'axe ou par désactiver le couplage puis sélectionner un nouvel état des axes.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
20143	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 L'axe %4 ne peut être démarré car il est contrôlé par l'AP
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = Nom d'axe
Description :	On a essayé de démarrer un axe de commande par une action synchrone relative au bloc ou une action modale. Comme cet axe est contrôlé par l'AP, le démarrage est impossible.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Mettre fin au contrôle de l'axe par l'AP et redonner ainsi le contrôle de l'axe au canal ou démarrer l'axe de commande avec une action synchrone statique.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20144	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Accès impossible à la variable système
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn
Description :	Lors de l'utilisation de variables système, il est toujours supposé qu'un processus de lecture/d'écriture peut accéder aux données nécessaires. Lors de l'accès aux valeurs réelles des capteurs ou aux entrées/sorties tout ou rien, le résultat est tributaire de la disponibilité des composants matériels correspondants. L'alarme 20144 est générée, si aucune valeur valable n'est livrée lors d'un accès pendant des actions synchrones. En dehors d'actions synchrones, un tel accès en lecture/écriture provoque un arrêt de décodage de bloc jusqu'à l'arrivée des données. Le décodage de bloc est ensuite poursuivi.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	S'assurer que l'accès p. ex. aux composants matériels nécessaires est possible avant d'effectuer une lecture/écriture des variables système.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
20145	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 erreur arithmétique
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn
Description :	Un débordement est survenu lors du calcul d'une expression arithmétique pour une action synchrone au déplacement (p. ex. division par zéro).
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Corriger l'expression erronée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
20146	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Profondeur d'imbrication dépassée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn
Description :	Le calcul des expressions arithmétiques dans des actions synchrones au déplacement utilise une pile (stack) d'opérandes de taille fixe pré-réglée. Cette pile peut déborder lorsque les expressions sont très complexes.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Corriger l'expression erronée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20147	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Ordre %4 non exécutable
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = Instruction de programme
Description :	Un ordre du bloc d'action synchrone n'est pas exécutable, par exemple un Reset n'est pas exécutable pour l'action synchrone qui le contient. Mesures de niveau 2 - La version Embargo ne permet pas de mesurer dans une action synchrone - MEASA a été programmé dans une action synchrone - La mesure est déjà activée - Erreur de programmation (voir alarme 21701)
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier l'action synchrone. Mesures de niveau 2
Poursuite du programme :	Pour faciliter le diagnostic, commencer par exécuter le contrat de mesure à partir d'un programme pièce. Ne le transférer dans les actions synchrones que lorsqu'il a été exécuté sans erreur. Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
20148	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 erreur interne %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = Numéro de l'erreur
Description :	Une erreur interne est survenue pendant l'exécution d'une action synchrone. Le numéro d'erreur est important pour diagnostiquer l'erreur et doit être signalé au fabricant.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier l'action synchrone.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
20149	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Indice %4 non valide
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = indice

Description :	Dans une action synchrone au déplacement, on a tenté d'accéder à une variable avec un indice non valable. L'indice invalide est affiché. Exemple : ... DO \$R[\$AC_MARKER[1]] = 100 L'erreur intervient quand le memento 1 présente une valeur supérieure au numéro de paramètre R maximum admissible. Périphérie PROFIBUS/PROFINET : L'indice de zone des slots / E/S qui a été utilisé pour l'écriture ou la lecture de données est invalide. Causes : 1.: Indice de zone de slots / E/S >= nombre maximum de zones de slots / E/S disponibles. 2.: L'indice de zone de slots / E/S renvoie à une zone de slots / E/S qui n'est pas configurée. 3.: L'indice de zone slot / E/S renvoie à une zone slot / E/S qui n'a pas été validée pour une variable système.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Utiliser un indice valide.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20150	[Canal %1:] Gestion d'outils : L'AP met fin à un ordre interrompu
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	L'AP a mis fin à la suspension d'un ordre de la gestion d'outil - changement d'outil - (qui avait donné lieu à une alarme).
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Fonction d'information seulement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20160	[Canal %1:] Gestion d'outils : L'AP ne peut mettre fin qu'à des ordres abandonnés sur défaut
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	L'alarme signale que l'AP a l'intention de suspendre un ordre de gestion d'outils (changement d'outil) momentanément actif ou bien qu'il n'existe aucun ordre susceptible d'être suspendu. Le NCK refuse, car le canal est à l'état 'actif' (et l'interruption n'est pas autorisée) ou à l'état 'reset' (il n'y a alors rien à interrompre).
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Fonction d'information seulement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20170	[Canal %1:] Paramètres machine \$AC_FIFO invalides
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	La structure de la variable FIFO \$AC_FIFO1 - \$AC_FIFO10 définie par les paramètres machine PM 28260 \$MC_NUM_AC_FIFO, PM 28262 \$MC_START_AC_FIFO, PM 28264 \$MC_LEN_AC_FIFO, PM 28266 \$MC_MODE_AC_FIFO ne peut pas être rangée dans le champ de paramètres R défini par le PM 28050 \$MC_MM_NUM_R_PARAM.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Augmenter le nombre de paramètres R ou réduire le nombre d'éléments FIFO. $PM28050 \\$MC_MM_NUM_R_PARAM = PM28262 \\$MC_START_AC_FIFO + PM28260 \\$MC_NUM_AC_FIFO * (PM28264 \\$MC_LEN_AC_FIFO + 6)$

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

20200 [Canal %1:] Numéro de broche %2 invalide pour correction fine d'outil

Paramètres : %1 = numéro de canal, canal de destination

%2 = numéro de broche

Description : Pour la broche indiquée dans l'ordre PUTFTOC, il n'existe aucune affectation broche-axe dans le canal de destination.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme dans le canal qui écrit la correction fine d'outil.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20201 [Canal %1:] Aucun outil n'est affecté à la broche %2

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = numéro de broche

Description : Pour que la correction fine d'outil puisse être prise en compte pour l'outil monté dans la broche, une affectation broche-outil doit être active. Ce n'est actuellement pas le cas dans le canal de destination de la correction fine d'outil pour la broche programmée.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : 1. Modifier le programme pièce (écriture de la correction fine d'outil).

2. Programmer l'affectation broche/outil :

- TMON (surveillance de l'outil)

- GWPSO (sélection de l'outil)

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20203 [Canal %1:] Aucun outil actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal

Description : Une correction fine d'outil a été écrite à l'aide de PUTFTOC pour l'outil actif du canal %1. Aucun outil n'est actif dans ce canal. La correction ne peut donc pas être affectée.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Corriger le programme.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20204 [Canal %1:] Ordre PUTFTOC inadmissible avec FTOCOF

Paramètres : %1 = Numéro du canal

Description : Une correction fine d'outil a été écrite à l'aide de PUTFTOC sur le canal %1. La correction fine d'outil n'est pas activée pour ce canal. FTOCON doit être actif dans le canal de destination de l'ordre PUTFTOC.

Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Corriger le programme dans le canal d'usinage : sélectionner FTOCON pour que le canal soit prêt à recevoir la commande PUTFTOC.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20205	[Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Numéro de broche %4 non valide
Paramètres :	%1 = numéro de canal, canal de destination %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = numéro de broche
Description :	Il n'existe aucune affectation broche-axe dans le canal de destination pour la broche indiquée.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20300	[Canal %1:] Axe %2 Orientation impossible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Le déplacement de l'axe d'orientation (virtuel) affiché nécessite une orientation d'outil, qui est incompatible avec la cinématique de la machine.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Arrêt du déplacement JOG et prescription d'une autre modification (possible) de l'orientation.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20301	[Canal %1:] Correction d'orientation impossible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	La cinématique de machine ne permet pas de régler une correction d'orientation. La correction d'orientation définie par une ou plusieurs des variables système suivantes \$AC_OFF_O[i] \$AC_OFF_R[i] \$AC_OFF_LEAD \$AC_OFF_TILT \$AC_OFF_THETA n'est pas réalisable avec la cinématique de machine donnée.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modification du programme CN (correction d'orientation dans actions synchrones).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20302	[Canal %1:] L'axe %2 ne peut pas faire l'objet d'un déplacement
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	L'axe affiché ne peut pas être déplacé en tant qu'axe machine car le mode JOG-Retract a été sélectionné dans le mode de fonctionnement JOG.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Désélectionner JOG-Retract par un RESET
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
20304	[Canal %1:] L'axe %2 ne peut pas être déplacé en tant qu'axe géométrique
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	L'axe affiché ne peut pas être déplacé en tant qu'axe géométrique. Dans le mode JOG-Retract, l'axe géométrique est impliqué dans un mouvement de retrait. Le déplacement de l'axe géométrique qui est demandé conduit à une violation du sens de retrait autorisé.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Désélectionner JOG-Retract par un RESET
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
20306	[Canal %1:] Déplacement manuel en coordonnées cartésiennes impossible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Dans le mode JOG-Retract, un déplacement manuel en coordonnées cartésiennes n'est pas possible.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Désélectionner JOG-Retract par un RESET
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
20308	[Canal %1:] Déplacement manuel dans système de coordonnées SCR impossible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Dans le mode JOG-Retract, un déplacement manuel dans le système de coordonnées SCR n'est pas possible.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Désélectionner JOG-Retract par un RESET
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
20310	[Canal %1:] Déplacement de l'axe %2 pour rallier position prescrite impossible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Dans le mode JOG-Retract, l'axe affiché ne peut pas rallier la position prescrite. Il est limité à la position d'interruption du mode JOG.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Déplacement entre les positions admises
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

21550 [Canal %1:] Axe %2 S'éloigner du fin de course matériel est impossible. Cause : %3

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Nom d'axe %3 = Cause
Description :	Une tentative a été faite pour dégager un axe asservi par un couplage d'axes ou un axe d'arrivée d'une transformation par le biais de l'axe pilote ou de l'axe de départ de la transformation. Cela n'est pas admis dans la situation actuelle. Causes possibles : 1 Sens de dégagement pas autorisé 2 Le couplage n'est pas synchrone 3 Le dégagement n'est pas autorisé pour le couplage activé 4 En réserve 5 Le dégagement n'est pas autorisé pour la transformation activée
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Pour remédier selon la cause : 1 Prescrire un autre sens de dégagement 2 Désactiver le couplage et déplacer séparément l'axe ou les axes 3 Désactiver le couplage et déplacer séparément l'axe ou les axes 4 En réserve 5 Désactiver la transformation et déplacer séparément l'axe ou les axes
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21610 [Canal %1:] Axe %2 Codeur %3 Fréquence dépassée

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = chaîne de caractères (numéro du codeur)
Description :	Dans le paramètre machine spécifique à un axe PM 36300 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] (n ... numéro du capteur, 1 ou 2), la fréquence maximale admise du capteur actuellement activé (signal d'interface spécifique à un axe DB380x DBX1.5 / 1.6 (Système de mesure de position 1/2)) a été dépassée. Il se peut que le rapport entre la valeur réelle et la position mécanique du chariot ait été perdue. L'alarme peut être reconfigurée avec le PM 11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt). La fréquence maximale admise du capteur actif (signal d'interface spécifique à un axe V390x0000.2) a été dépassée dans le paramètre machine spécifique à un axe PM 36300 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] (n ... numéro du capteur, 1 ou 2). Il se peut que le rapport entre la valeur réelle et la position mécanique du chariot ait été perdu. L'alarme peut être reconfigurée avec le PM 11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (CN pas prête).
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Corriger le PM36300 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] et le signal d'interface CN/AP DB380x DBX1.5 / 1.6 (Système de capteur de position 1/2).
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21612 [Canal %1:] Axe %2 Déblocage régulateurs remis à zéro, cause %3

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Cause de l'alarme
---------------------	--

Description :	Cause de l'alarme : 0 : Impossible de déterminer précisément la cause de l'alarme. 1 : Absence du signal d'interface DB380x DBX2.1 (Déblocage des régulateurs). 2 : Absence du signal d'interface DB380x DBX4001.7 (Libération des impulsions). 3 : Le signal de l'entraînement DB390x DBX4001.7 (Libérer les impulsions) n'a pas été mis à 1. 4 : Le signal de l'entraînement DB390x DBX4001.5 (Entraînement prêt) n'a pas été mis à 1. 5 : Le signal de l'entraînement DB390x DBX4000.4 (Entraînement autarcique) n'est pas asservi aux valeurs de consigne de la CN Un signal de libération du mouvement tel que "Déblocage des régulateurs", "Libération des impulsions", stationnement/ sélection d'un capteur (pour les axes uniquement) ou bien encore des déblocages spécifiques à l'entraînement ont été mis à 0 pour l'axe indiqué. L'alarme peut survenir pour des axes de positionnement, des broches et des axes d'un groupe géométrique. Tous les axes inscrits dans le paramètre spécifique au canal PM20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB sont considérés comme des axes du groupe géométrique. Les régulateurs doivent être débloqués pour tous les axes géométriques existants, qu'ils soient ou non en mouvement à ce moment-là ! Apparaît lors de fonction SAFETY : si un test d'arrêt est effectué lors d'un couplage d'axes, l'alarme est sortie si, lors d'un test d'arrêt pour un axe asservi, un ordre de déplacement a été généré par réducteur électronique interconnecté.
Réaction :	La CN passe en poursuite. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Contrôle des signaux d'interface DB380x DBX2.1 (Déblocage des régulateurs) et DB380x DBX4001.7 (Libération des impulsions), contrôle des signaux d'entraînement DB390x DBX4001.7 (Libérer les impulsions), DB390x DBX4001.5 (Drive Ready) avec par ex. la visualisation d'état de l'AP dans le groupe fonctionnel DIAGNOSTIC. Contrôle de la sélection du codeur (pour les axes) et, selon le type d'entraînement utilisé, contrôle d'autres signaux de libération du mouvement. Si le signal de déblocage de l'entraînement fait défaut sur la borne, retraçage de la connexion ou de la fonction matérielle (fonction relais par ex.) ou autre intervention en fonction des instructions de la documentation fournie avec l'entraînement. SAFETY : Dans le cas d'un couplage par la valeur réelle, le message d'erreur peut être évité pour un axe asservi en augmentant le PM36060 \$MA_STANDSTILL_VELO_TOL (valeur standard 5 mm).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

21613 Axe %1 Système de mesure commute

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Le système de mesure de cet axe commute.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	-
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

21614 [Canal %1:] Axe %2 Fin de course matériel %3

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = chaîne de caractères (+, - ou +/-)
Description :	Le signal DB380x DBX1000.1 und .0 (Fin de course matériel plus/moins) a été mis à 1 sur l'interface CN/AP..
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Visualisation de l'alarme.

Remède :	Informer le personnel/le service après-vente habilité. 1. Pour les axes sur lesquels la prise de référence a déjà été effectuée, le fin de course logiciel 1 ou 2 devrait réagir avant que le fin de course matériel ne soit atteint. Contrôler les PM 36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS, PM 36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS, PM 36130 \$MA_POS_LIMIT_PLUS2 et PM 36120 \$MA_POS_LIMIT_MINUS2 ainsi que le signal d'interface CN/AP pour la sélection du premier/second fin de course logiciel DB380x DBX1000.3 / 1000.2 (2ème fin de course logiciel plus/moins) et les corriger le cas échéant (programme AP utilisateur). 2. Lorsque l'axe n'a pas encore effectué sa prise de référence, le fin de course matériel peut être quitté dans le sens opposé en mode manuel (JOG). 3. Contrôler le programme AP utilisateur et la liaison entre le fin de course et la carte des entrées de l'AP dans la mesure où l'axe n'a pas du tout atteint le fin de course matériel.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21615 [Canal %1:] Axe %2 en fonctionnement en poursuite après déplacement

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Après le déplacement, l'axe a été mis à l'état "Fonctionnement en poursuite", p. ex. parce que la libération des impulsions de l'entraînement a été annulée.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	-
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21616 [Canal %1:] Bloc %2 Correction de déplacement pendant le changement de transformation

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le déplacement forcé dans le SCB change de signification du fait du changement de transformation, ce qui peut conduire à des mouvements d'axes indésirables.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Annuler le déplacement forcé.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

21617 [Canal %1:] Bloc %2 La transformation ne permet pas de passer par le pôle

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La courbe définie passe par le pôle ou par une zone interdite de la transformation.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce (si l'alarme est apparue en mode AUTO). Afin de sortir de la situation d'alarme, il faut désactiver la transformation (un Reset seul ne suffit pas quand la transformation reste également active après le Reset).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21618 [Canal %1:] A partir du bloc %2 Transformation active : déplacement forcé trop grand

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La composante de déplacement forcé sur les axes impliqués dans la transformation est si élevée que le déplacement prévu dans le prétraitement ne satisfait plus suffisamment aux conditions réelles de l'interpolation. La stratégie des singularités, la surveillance des limites de la zone de travail et le LookAhead dynamique ne sont plus corrects.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : En présence d'un déplacement forcé, respecter une distance de sécurité suffisante de la trajectoire en ce qui concerne les pôles et les limites de la zone de travail.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

21619 [Canal %1:] Bloc %2 Transformation active : déplacement impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La cinématique de la machine n'autorise pas le déplacement demandé. Les causes d'erreur liées à la transformation sont possibles avec :

TRANSMIT : Il existe une zone (circulaire) autour du pôle qui ne peut pas être positionnée. La formation de cette zone est due au fait que le point de référence d'outil ne peut pas être déplacé jusque dans le pôle. La zone est définie par
 - les paramètres machine (PM249 \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL..)
 - la correction de longueur d'outil active (voir \$TC_DP..).

La prise en compte de la correction de longueur d'outil dépend du plan de travail activé (voir G17,...). La machine s'arrête au bord de la zone dans laquelle le positionnement est impossible.

Réaction : Réaction d'alarme locale.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Modification du programme pièce. Modification d'une correction de longueur d'outil erronée.

Observation : RESET ne suffit pas si la transformation reste active après un RESET.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21620 [Canal %1:] Axe %2 Rampe de freinage d'urgence activée

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : La rampe de freinage axial d'urgence a été activée pour l'axe/broche indiqué(e)

L'activation de la rampe de freinage d'urgence peut avoir les causes suivantes :

Alarme 26052 : Vitesse tangentielle trop élevée pour la sortie de la fonction auxiliaire

Alarme 1012 : Erreur système avec identifiant 550006

Alarme 1016 : Erreur système avec identifiants 550003, 550005 et 550010

Dans le cas d'un couplage maître/esclave, PM30132 \$MA_IS_VIRTUAL_AX (l'axe est un axe virtuel) a été activé.

Possibilité de demande de freinage avec la priorité 13 émanant d'une application OEM.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.

Réaction d'alarme locale.

La CN passe en poursuite.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Éliminer la cause de l'alarme ou réinitialiser l'alarme.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21650 [Canal %1:] Axe %2 Déplacement forcé inadmissible

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Pour l'axe, un déplacement forcé mais interdit du fait du PM32074 \$MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED a été demandé.

Réaction : Réaction d'alarme locale.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Désactiver le déplacement forcé ou modifier le PM32074 \$MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21660 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Conflit entre SYNACT : \$AA_OFF et CORROF

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = Nom d'axe

Description : Lors de la désactivation du décalage de position (\$AA_OFF) par l'instruction du programme pièce CORROF (<axe>, "AA_OFF"), une action synchrone active est détectée qui remet immédiatement \$AA_OFF à 1 pour l'axe (DO_\$AA_OFF [<axe>] =<valeur>). La désactivation est exécutée et \$AA_OFF n'est pas de nouveau remis à 1.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Réaction d'alarme locale.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

21665 [Canal %1:] \$AA_TOFF remis à zéro

Paramètres : %1 = Numéro du canal

Description : Lorsque le sens de l'outil est modifié avec RESET et que \$AA_TOFF reste actif après le RESET, l'offset de position (\$AA_TOFF) est effacé.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Réaction d'alarme locale.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède : Modifier le réglage RESET dans \$AA_TOFF_MODE.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

21670 [Canal %1:] Bloc %2 modification inadmissible du sens de l'outil avec \$AA_TOFF actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Lorsqu'un offset est actif dans le sens de l'outil via \$AA_TOFF[i], aucun bloc ne peut être chargé pour lequel l'assignation de l'axe offset i est modifiée (changement de plan, changement d'outil de fraisage <=> : outil de tournage, changement de transformation, TRAFOOF, TCARR=0, permutation d'axe géométrique).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	- Modifier le programme pièce. - Programmer TOFFOF().
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

21700 [Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 Palpeur a déjà dévié ; front impossible

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = numéro de bloc
Description :	Le palpeur programmé sous le mot-clé MEAS ou MEAW a déjà dévié et a commuté. Il faut faire disparaître le signal du palpeur avant de procéder à une nouvelle mesure (position de repos du palpeur). La visualisation de l'axe est encore insignifiante provisoirement ; une exploitation spécifique à l'axe est prévue pour des phases de développement à venir.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Vérifier la position de départ de la mesure ou contrôler les signaux du palpeur dans l'interface de l'AP DB2700 DBX1.0 / .1 (palpeur actionné, palpeur 1/palpeur 2). Câbles et connecteurs en ordre ?
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21701 [Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 Mesure impossible

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = numéro de bloc
Description :	Mesures de niveau 2 (MEASA, MEAWA, MEAC). Le contrat de mesure programmé est erroné. Causes possibles : - mode de mesure invalide - palpeur invalide - capteur invalide - nombre de fronts de mesure invalide - ce nombre de fronts de mesure est programmable seulement dans le mode 2 - numéro FIFO invalide - le nombre de Fifo programmés ne correspond pas au nombre des palpeurs utilisés dans le contrat de mesure. Autres causes :
Réaction :	Un contrat de mesure est déjà activé (venant d'une action synchrone par exemple). Réaction d'alarme locale. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Corriger les contrats de mesure.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21702 [Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 Mesure interrompue

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = nom d'axe, numéro de broche
 %3 = numéro de bloc

Description : Le bloc de mesure est achevé (la position finale programmée de l'axe a été atteinte), le palpeur activé n'a toutefois pas encore réagi.
 Mesures de niveau 2 (MEAWA, MEASA, MEAC)
 Les valeurs de mesure n'ont pas pu être calculées dans le système de coordonnées pièce. Les valeurs de mesure des axes GEO programmés dans le contrat de mesure existent uniquement dans le système de coordonnées machine.
 Cause :
 Les axes GEO n'ont pas tous été programmés dans le contrat de mesure. Par conséquent, il manque au moins une valeur de mesure pour permettre la transformation de toutes les valeurs de mesure dans le système de coordonnées pièce.
 Autres causes :
 Les contrats de mesure programmés pour les axes GEO ne sont pas tous identiques.
 Lors de la mesure sans Handshake, deux palpeurs doivent être présents dans les paramètres d'entraînement p0680, indice 0 et 1.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier le mouvement de déplacement dans le bloc de mesure.
 - Le palpeur activé devrait-il dans toutes les situations avoir commuté jusqu'à la position d'axe indiquée ?
 - Palpeur, câbles, armoire de distribution, raccordements des bornes en ordre ?
 - Le palpeur est-il correctement câblé et configuré (par ex. paramètres d'entraînement p0488 p0489) ?
 Déprogrammer de façon explicite tous les axes GEO ou bien programmer le déplacement par le biais de l'instruction POS[axe].

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

21703 [Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 Palpeur non dévié ; front inadmissible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = nom d'axe, numéro de broche
 %3 = numéro de bloc

Description : Le palpeur sélectionné n'a pas (!) dévié. Il ne peut donc délivrer aucun front.
 Mesures de niveau 2 (MEAWA, MEASA, MEAC)
 L'état de déflexion du palpeur au moment du départ du contrat de mesure est identique au premier front de mesure programmé. La vérification n'est effectuée qu'en mode 2.

Réaction : Réaction d'alarme locale.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : - Vérifier le palpeur
 - Vérifier la position de départ pour la mesure
 - Vérifier le programme

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21740 Valeur de sortie limitée pour sortie analogique n° %1

Paramètres : %1 = N° de la sortie

Description : La plage des valeurs de la sortie analogique n est limitée par le PM10330 \$MN_FASTIO_ANA_OUTPUT_WEIGHT[n].

Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Ne pas programmer avec \$A_OUTA[.] = x des valeurs supérieures aux valeurs permises par le paramètre machine concerné.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

21751 Vitesse limite %2 degrés/min dépassée sur l'axe modulo %1 (sortie de came erronée)

Paramètres :	%1 = Axe, broche %2 = Vitesse limite
Description :	La sortie de came sur l'axe modulo ne peut plus être garantie de manière fiable. Cause : La vitesse de l'axe dépasse la plage des vitesses admissibles. Le calcul de la sortie de came sur l'axe modulo ne peut être garanti fiablement que si la vitesse de l'axe est inférieure à la limite de vitesse maximale.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Réduire la vitesse de déplacement de l'axe - L'alarme peut être inhibée avec SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 15
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

21752 Axe %1 La largeur minimale de la came %3 n'est pas atteinte à la vitesse actuelle %2

Paramètres :	%1 = Axe, broche %2 = Vitesse limite %3 = Numéro de came
Description :	La largeur du signal de came est inférieure à la durée $t = 50 \mu s$ et par conséquent, elle ne peut plus être délivrée. Cause : La largeur du signal de came $t=50\mu s$ ne peut pas être dépassée vers le bas. Pour une largeur de came configurée et le temps admissible, on obtient une vitesse limite pour la came ($v=s/t$). Le dépassement de cette vitesse limite entraîne la perte de signaux de came.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Réduite la vitesse de déplacement de l'axe - Augmenter la largeur de la came - L'alarme peut être inhibée avec SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 15
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

21760 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Trop de fonctions d'aide programmées

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn
Description :	Le nombre de fonctions auxiliaires programmées dépasse le nombre maximal admis. L'alarme peut survenir en liaison avec des actions synchrones au déplacement : le nombre maximal de fonctions auxiliaires ne doit pas être dépassé dans le bloc de déplacement et les actions synchrones au déplacement.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21800 [Canal %1:] Consigne pièce %2 atteinte

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = consigne pièce programmée

Description : Cette alarme est activée par le PM 27880 \$MC_PART_COUNTER, bit 1 : Le nombre des pièces comptées (\$AC_ACTUAL_PARTS ou \$AC_SPECIAL_PARTS) est égal ou déjà supérieur à la valeur programmée comme nombre de pièces requises (\$AC_REQUIRED_PARTS). Le signal VDI du canal "Consigne pièce atteinte" est délivré au même moment. La valeur pour le nombre de pièces comptées e\$AC_ACTUAL_PARTS est remis à zéro tandis que la valeur \$AC_SPECIAL_PARTS est conservée.

Remarque :

La comparaison entre la valeur de consigne et la valeur réelle ne s'effectue qu'après le Départ CN.

Il est supposé que \$AC_REQUIRED_PARTS > 0. Si \$AC_REQUIRED_PARTS est doté d'une valeur négative, tous les comptages de pièces activés avec le PM 27880 \$MC_PART_COUNTER sont figés sur le nombre atteint et la comparaison entre les valeurs de consigne et les valeurs réelles est abandonnée.

Réaction : CN pas prête.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Pas d'interruption de programme. Effacer l'alarme.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22000 [Canal %1 :] Bloc %2 Broche %3 Changement de rapport de boîte de vitesses impossible dans %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de broche
%4 = Rapport de boîte de vitesses

Description : Il n'est pas possible de changer le rapport de boîte de vitesses de la broche si :
- le filetage (G33, G34, G35) a été activé
- la broche a été activée dans un couplage comme broche pilote ou broche asservie
- la broche est en cours de positionnement

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Le rapport de boîte de vitesses doit être engagé avant l'opération d'usinage concernée.
Cependant, s'il s'avère nécessaire de changer de rapport au cours d'une des fonctions citées plus haut, il convient de désactiver cette fonction le temps de procéder au changement de rapport. Désactiver le filetage s'effectue avec G, désactiver le couplage de la broche synchrone avec COUPOF et quitter le mode de positionnement de la broche se fait avec M3, M4 ou M5.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22001 [Canal %1 :] Bloc %2 Axe %3 : La rampe de freinage dure plus longtemps que l'arrêt D. Raison : %4.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'axe
%4 = Identifiant de la cause

Description :	La dynamique actuelle de l'axe n'est pas suffisante pour permettre de l'immobiliser dans les temps lors du déclenchement d'un Arrêt D. Les raisons nommées dans le paramètre 4 sont les suivantes : 1 : Valeur PM32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL trop faible. 2 : Valeur PM32431 \$MA_MAX_AX_JERK trop faible. 3 : La réduction de l'accélération programmée avec ACC est trop importante ou activée suite à FXST. 4 : La réduction de l'à-coup programmée avec JERKLIMA est trop importante.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Augmenter le PM 36953 \$MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D. Augmenter le PM 32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL et le PM 32431 \$MA_MAX_AX_JERK. Augmenter l'accélération programmée (ACC) ou l'à-coup programmé (JERKLIMA). L'alarme peut être inhibée avec le PM 11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 13.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22002 [Canal %1 :] Broche %2 : La rampe de freinage dure plus longtemps que l'Arrêt D avec le rapport de boîte %3 Raison %4

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de broche %3 = Rapport de boîte de vitesses %4 = raison
Description :	Les valeurs configurées pour la dynamique de la broche ne sont pas suffisantes pour l'immobiliser à temps lors du déclenchement d'un Arrêt D. Le paramètre 3 renferme le rapport de boîte dont le temps de freinage issu des valeurs dynamiques configurées dépasse le plus le temps imparti à l'Arrêt D. Le paramètre 4 contient un identifiant renseignant sur le PM concerné : 10 : Dynamique pour régulation de vitesse : PM 35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT, PM 35200 \$MA_GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL 11 : Dynamique pour régulation de position : PM 35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT, PM 35210 \$MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL. La réduction d'accélération activée en raison de FXST est trop forte. 21 : Dynamique pour taraudage avec G331, G332 : PM 35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT, PM 35212 \$MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL2
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Augmenter le PM 36953 \$MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D ou réduire la durée de freinage en modifiant les valeurs configurées pour la dynamique de la broche. L'alarme peut être inhibée avec le PM 11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 13.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22005 [Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Broche %4 Rapport de transmission sélectionné non configuré

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn %4 = numéro de broche
Description :	Le 1er jeu de paramètres des rapports de transmission est actif. Le rapport de transmission demandé n'est pas paramétré dans le 1er jeu de paramètres. Le nombre des rapports de transmission paramétrés figure dans le PM35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS. Exemples de causes pouvant être à l'origine de l'alarme avec 3 rapports de transmission paramétrés (PM 35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS = 3) : * ... programmation de DO M44 ou de DO M45 dans les actions synchrones pour la broche concernée * ... programmation de M70 alors que le PM35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE est supérieur à 3.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce : les seuls rapports de transmission admis sont ceux qui ont été configurés conformément au PM35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS.
Limiter la configuration de M70 (PM 35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) au PM35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22006 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Broche %4 Changement de rapport de boîte de vitesses impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro de bloc, numéro de ligne
%3 = ID actsyn
%4 = numéro de broche

Description : Il n'est pas possible de changer le rapport de boîte de vitesses de la broche si :
- le filetage (G33, G34, G35) a été activé
- la broche a été activée dans un couplage comme broche pilote ou broche asservie
- la broche est en cours de positionnement

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Le rapport de boîte de vitesses doit être engagé avant l'opération d'usinage concernée.
Cependant, s'il s'avère nécessaire de changer de rapport au cours d'une des fonctions citées plus haut, il convient de désactiver cette fonction le temps de procéder au changement de rapport. Désactiver le filetage s'effectue avec G, désactiver le couplage de la broche synchrone avec COUPOF et quitter le mode de positionnement de la broche se fait avec M3, M4 ou M5.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22010 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Le rapport réel de boîte de vitesses diffère du rapport de consigne

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le changement de rapport de boîte de transmission est achevé. Le rapport réel de boîte de vitesses signalé (enclenché) par l'AP ne correspond pas au rapport de boîte de vitesses de consigne demandé par la CN. Remarque : il convient autant que possible de toujours enclencher le rapport de boîte de vitesses demandé.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le programme AP.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22011 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Changement au rapport de boîte programmé impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Lors de la désactivation de la fonction 'DryRun', 'Test de programme' et 'SearchRunByProgTest', le rattrapage d'un changement de rapport de boîte dans le module Repos d'un changement de rapport de boîte programmé auparavant est impossible. Cela est le cas lorsque la broche dans le bloc de désactivation n'est pas active en mode de commande par vitesse de rotation, comme axe asservi ou dans une transformation. La remise à zéro du bit 2 du PM35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK empêche le rattrapage d'un changement de rapport de boîte pour l'instruction de désactivation décrite ci-dessus.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le bloc de désactivation ou le bloc cible de la recherche de bloc en mode de commande par vitesse de rotation (M3, M4, M5, SBCOF). Remettre à zéro le bit 2 du PM35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22012 [Canal %1:] Bloc %2 Broche pilote %3 est en mode de simulation.

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = numéro de broche pilote

Description : Lors du couplage, aucun synchronisme ne peut être atteint si la broche / l'axe pilote se trouve en mode de simulation alors que la broche / l'axe asservi(e) ne l'est pas.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Placer la broche / l'axe asservi(e) en mode de simulation ou annuler la simulation de la broche / l'axe pilote (PM 30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE). Si un réglage différent a été choisi sciemment, l'alarme peut être inhibée à l'aide du PM 11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 21 = 1 ou bien avec CPMALARM[FAX], bit 3 = 1 dans le cas d'une programmation CP.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22013 [Canal %1:] Bloc %2 Broche asservie %3 est en mode de simulation.

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = Numéro de la broche asservie

Description : Lors du couplage, aucun synchronisme ne peut être atteint si la broche / l'axe asservi(e) se trouve en mode de simulation alors que la broche / l'axe pilote ne l'est pas.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Placer la broche / l'axe pilote en mode de simulation ou annuler la simulation de la broche / l'axe asservi(e) (PM 30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE). Si un réglage différent a été choisi sciemment, l'alarme peut être inhibée à l'aide du PM 11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 21 = 1 ou bien avec CPMALARM[FAX], bit 4 = 1 dans le cas d'une programmation CP.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22014 [Canal %1:] Bloc %2. La dynamique de la broche pilote %3 et de la broche asservie %4 diffère beaucoup

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = numéro de broche pilote
 %4 = Numéro de la broche asservie

Description : Pendant le couplage, aucun synchronisme ne peut être atteint lorsque les deux broches/axes diffèrent beaucoup dans leur dynamique. Les dynamiques dépendent d'un grand nombre de réglages : pré-réglage de la commande anticipatrice, données dans les blocs de paramètres, principalement pour le gain de boucle, le temps de symétrisation etc., mode de la commande anticipatrice et paramètres de réglage de la commande anticipatrice, mode de fonctionnement FIPO, filtre d'à-coups et du filtre de dynamique, activation / désactivation DSC. Les paramètres machine suivants en font partie : PM32620 \$MA_FFW_MODE, PM32610 \$MA_VELO_FFW_WEIGHT, PM33000 \$MA_FIPO_TYPE, PM32810 VEL_FFW_TIME, PM \$MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME, PM32200 \$MA_POSCTRL_GAIN, PM32410 \$MA_AX_JERK_TIME, PM32644 \$MA_STIFFNESS_DELAY_TIME, PM37600 \$MA_PROFIBUS_ACTVAL_LEAD_TIME, PM37602 \$MA_PROFIBUS_OUTVAL_DELAY_TIME, PM10082 \$MN_CTRLOUT_LEAD_TIME

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Utiliser des broches / axes avec les mêmes dynamiques. Si le réglage différent a été choisi consciemment, l'alarme peut être inhibée à l'aide du PM 11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 21 = 1 ou bien avec CPMALARM[FAX], bit 5 = 1 dans le cas d'une programmation CP.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22015	[Canal %1:] Bloc %2 Broche asservie %3 Dynamique insuffisante pour le déplacement additionnel
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro de la broche asservie
Description :	L'écart de déplacement de la broche asservie ne peut pas être effectué pour cause de réserve de vitesse insuffisante. Le couplage absorbe toute la dynamique disponible. La broche asservie tourne déjà à sa vitesse maximale. Une étreinte fatale peut éventuellement se produire dans le programme pièce. Il est possible d'inhiber l'alarme avec le PM 11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 26 = 1 ou bien avec CPMALARM[FAx], bit 6 = 1 dans le cas d'une programmation CP.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Réduire la vitesse de rotation de la broche pilote
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
22016	[Canal %1:] Bloc %2 Broche asservie %3 dans la plage de la capacité d'accélération réduite
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro de la broche asservie
Description :	La broche asservie fonctionne en asservissement de position. Les déplacements additionnels de la broche asservie ne doivent pas s'éloigner de la plage linéaire du moteur utilisé. Sinon des écarts dans le contour et des alarmes servo pourraient survenir. La surveillance porte sur la configuration dans le PM 35220 \$MA_ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT. Si la situation est maîtrisée par l'utilisateur, l'alarme peut être inhibée avec le PM 11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 25 = 1 ou bien avec CPMALARM[FAx], bit 7 = 1 dans le cas d'une programmation CP.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Utiliser le type de couplage VV et s'assurer de SPCOF pour la broche pilote et la broche asservie.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
22018	[Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche asservi(e) %3 Surveillance temporelle : 'Synchronisation fine' pas atteinte
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro d'axe/broche asservi(e)
Description :	Dès que la synchronisation côté consigne a été établie, le temps qui s'écoule jusqu'à la synchronisation côté valeur réelle est surveillé avec précision. La tolérance n'a pas été atteinte dans la fenêtre temporelle définie avec le PM37240 \$MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] : PM37210 \$MA_COUPLE_POS_TOL_FINE ou PM37230 \$MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Le rapport entre le PM37240 \$MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] et le PM37210 \$MA_COUPLE_POS_TOL_FINE ou le PM37230 \$MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE doit être adapté aux données mécaniques.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
22019	[Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche asservi(e) %3 Surveillance temporelle : 'Synchronisation approchée' pas atteinte
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro d'axe/broche asservi(e)

Description :	Dès que la synchronisation côté consigne a été établie, le temps qui s'écoule jusqu'à la synchronisation côté valeur réelle est surveillé grossièrement. La tolérance n'a pas été atteinte dans la fenêtre temporelle définie par le PM37240 \$MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1] : PM37200 \$MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE ou PM37220 \$MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Le rapport entre le PM37240 \$MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1] et le PM37200 \$MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE ou le PM37220 \$MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE doit être adapté aux données mécaniques.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22020	[Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Position de changement du rapport de la boîte non atteinte
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de broche %3 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Par la configuration de PM35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE[AXn] = 2, la broche est pilotée sur la position se trouvant dans PM35012 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_POSITION[AXn] avant le changement de rapport de boîte. La position de changement de rapport de boîte n'a pas été atteinte.
Réaction :	Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Corriger le déroulement de l'AP.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22022	[Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 Le rapport %4 est attendu en mode axe
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Broche %4 = Rapport de boîte de vitesses
Description :	Le rapport de transmission exigé pour le mode axe n'est pas engagé. Le rapport de transmission dans lequel doit se trouver la broche en mode axe est configuré dans le PM35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE. Lors de la commutation de la broche en mode axe, il est vérifié que la broche se trouve bien dans ce rapport. Pour cela, le rapport de transmission configuré est comparé avec le rapport signalé par l'AP (signal d'interface CN/AP DB380x DBX2000.0 - .2 (rapport réel de boîte de vitesses A à C)). Cette alarme est émise si les rapports ne sont pas identiques.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer M70 avant de passer dans le mode axe. De cette façon, le rapport configuré dans le PM35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE est engagé automatiquement. Si le rapport configuré est déjà activé, aucun changement de rapport n'est demandé. M40 reste activé au-delà du changement de rapport. Tenir compte du PM20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22024	[Canal %1 :] Bloc %2 Broche %3 Taraudage : Le signal de l'AP 'Inverser M3/M4' a changé après %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Broche %4 = Valeur
Description :	A l'arrivée d'un bloc G331, il a été constaté que le signal d'interface CN/AP DB380x DBX2001.6 (Inverser M3/M4) a changé pendant l'exécution du programme pièce. L'alarme est émise pour éviter un bris d'outil. La valeur actuel du signal d'interface CN/AP est indiquée comme 4e paramètre.
Réaction :	Canal pas prêt. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	La modification du signal d'interface CN/AP DB380x DBX2001.6 (Inverser M3/M4) est à éviter pendant l'exécution du programme pièce. La mise à 1 du bit 22 du PM 35035 SPIND_FUNCTION_MASK, empêche le traitement du signal d'interface CN/AP DB380x DBX2001.6 (Inverser M3/M4) pendant le taraudage avec G331, G332. L'alarme ne sera plus émise. Attention : la mise à 1 du bit 22 correspond à une modification de fonction.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
22025	[Canal %1 :] Bloc %2 Axe/broche asservi(e) %3 Synchronisme (2) : Dépassement de la tolérance fine
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro d'axe/broche asservi(e)
Description :	Le synchronisme fait l'objet d'une surveillance après le critère de changement de bloc 'FINE'. La valeur seuil "fine" définie avec le PM 37212 \$MA_COUPLE_POS_TOL_FINE_2 a été dépassée par une différence de synchronisme du côté des valeurs réelles. L'alarme peut être inhibée avec le PM 11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 12 = 1 ou bien avec CPMALARM[Fax], bit 8 = 1 dans le cas d'une programmation CP.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente compétant. L'axe asservi ou la broche asservie n'a pas pu suivre les instructions qui lui ont été délivrées par l'axe ou la broche pilote.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
22026	[Canal %1 :] Bloc %2 Axe/broche asservi(e) %3 Synchronisme (2) : Dépassement de la tolérance approximative
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro d'axe/broche asservi(e)
Description :	Le synchronisme fait l'objet d'une surveillance après le critère de changement de bloc 'COARSE'. La valeur seuil "approximative" définie avec le PM 37202 \$MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE_2 a été dépassée par une différence de synchronisme du côté des valeurs réelles. L'alarme peut être inhibée avec le PM 11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 12 = 1 ou bien avec CPMALARM[Fax], bit 9 = 1 dans le cas d'une programmation CP.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente compétant. L'axe asservi ou la broche asservie n'a pas pu suivre les instructions qui lui ont été délivrées par l'axe ou la broche pilote.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22030	[Canal %1:] Bloc %2 Broche asservie %3 Programmation non autorisée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Broche
Description :	Dans le cas d'un couplage VV de broches synchrones, la programmation d'un déplacement additionnel pour la broche asservie ne peut s'effectuer qu'avec M3, M4, M5 et S.. Les trajets à parcourir qui découlent de positions spécifiées ne peuvent être respectés avec fiabilité dans le cas d'un couplage de vitesse, surtout s'il n'y a pas d'asservissement de position. Si le respect des cotes ou la reproductibilité ne sont pas l'essentiel, l'alarme peut être inhibée avec le paramètre machine PM11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit27 = 1.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Utiliser le couplage DV de broches synchrones ou programmer le sens et la vitesse de rotation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
22033	[Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche %3 'Poursuite marche synchrone'-Diagnostic %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro axe/broche %4 = Diagnostic
Description :	La situation suivante s'est produite lors de 'Poursuite marche synchrone' : - Diagnostic 1 : Le reset des touches met fin à un mouvement correctif existant. - Diagnostic 2 : Le mouvement correctif a été effacé. - Diagnostic 3 : Écriture non autorisée d'une valeur de correction. La correction du mouvement synchrone est effacée. - Diagnostic 4 : Le mouvement correctif est arrêté passagèrement (p.ex. G74 Prise de référence) - Diagnostic 5 : Retard du mouvement correctif : le pouvoir d'accélération a été consommé par d'autres mouvements. - Diagnostic 6 : Retard du mouvement correctif : la vitesse a été consommée par d'autres mouvements. - Diagnostic 7 : Retard du mouvement correctif : la vitesse de rotation maximale est limitée à 0. La variable système \$AC_SMAXVELO_INFO[n] en indique la raison. - Diagnostic 8 : Retard du mouvement correctif : le pouvoir d'accélération maximal est limité à 0. La variable système \$AC_SMAXACC_INFO[n] en indique la raison. Le PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 9 = 1, déclenche cette alarme : - Bit 9 = 1 pour diagnostic 1 à 6 - Bit 12 = 1 pour diagnostic 7 et 8
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Coupure de l'alarme par le PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 9 = 0 ou bit 12 = 0
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
22035	[Canal %1:] Bloc %2 Broche ou axe asservis %3 Valeur de correction non déterminable (raison %4)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro d'axe/broche asservi(e) %4 = raison

Description :	La détermination de la valeur de correction (\$AA_COUP_CORR[Sn]) engagée par le signal d'interface CN/AP DB380x DBX5007.6 (poursuite synchronisme) n'est pas exécutable. Il n'est pas possible de calculer correctement la valeur de correction. Causes possibles : - Cause 1 : L'axe asservi ne correspond pas à une broche configurée. - Cause 2 : Le couplage renferme plus d'un axe pilote actif. - Cause 3 : L'axe pilote ne correspond pas à une broche configurée. - Cause 4 : Le facteur de couplage (quotient de CPLNUM et CPLDEN) n'est ni 1 ni -1. - Cause 5 : CPLSETVAL = "cmdvel". - Cause 6 : La broche asservie est sous l'emprise d'un mouvement indépendant actif (signal d'interface CN/AP DB390x DBX5002.4 = 1). - Cause 7 : Il n'y a pas synchronisme du côté des valeurs de consigne pour la broche asservie. - Cause 8 : Le synchronisme du côté des valeurs de consigne a de nouveau disparu. - Cause 9 : La broche asservie ou la broche pilote est un axe Link (NCU_LINK).
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Les remèdes pour les causes indiquées sont les suivants : - Causes 1 à 5 : Reconfigurer ou reprogrammer le couplage. - Causes 6 et 7 : Ne pas mettre à 1 le signal d'interface CN/AP DB380x DBX5007.6 (poursuite synchronisme) avant que les signaux d'interface CN/AP DB390x DBX5003.4 'synchronisation en cours' et DB390x DBX5002.4 'Mouvement forcé' ne prennent la valeur 0. - Cause 8 : Ne pas mettre à 1 le signal d'interface CN/AP DB380x DBX5007.6 (poursuite synchronisme) avant que la broche ou l'axe asservi ne puissent suivre les valeurs pilote.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22036	[Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche %3 Correction de marche synchrone impossible (raison %4)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro axe/broche %4 = raison
Description :	La correction de marche synchrone engagée par le signal d'interface VDI DB31...DBX31.6 'Poursuite marche synchrone' ou l'écriture de la variable \$AA_COUP_CORR[Sn] ne peuvent pas être prises en compte. Raisons possibles : - Raison 1 : Une prise de référence ou une synchronisation sur top zéro dans le cas des broches est active. - Raison 2 : L'effacement de la correction de marche synchrone est actif. - Raison 3 : L'écriture n'est pas autorisée.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Avant de mettre à 1 le signal d'interface VDI DB31...DBX31.6 'Poursuite marche synchrone' ou d'écrire la variable \$AA_COUP_CORR[Sn], attendre que les conditions de traitement de la valeur de correction soient de nouveau réunies : - Raison 1 : La prise de référence ou la synchronisation sur top zéro est terminée. - Raison 2 : L'effacement de la correction de marche synchrone est terminé. - Raison 3 : L'écriture est autorisée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22037	[Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche %3 'Poursuite marche synchrone' est ignoré
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Numéro axe/broche
Description :	Le signal d'interface VDI DB31...DBX31.6 'Poursuite marche synchrone' est ignoré car le signal d'interface VDI DB31...DBX31.7 'Effacer correction de marche synchrone' est mis à 1.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Réinitialisation des deux signaux d'interface VDI DB31...DBX31.7 'Effacer correction de marche synchrone' et DB31...DBX31.6 'Poursuite marche synchrone', avant de pouvoir remettre à 1 le dernier signal.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22038 [Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche %3 'Effacer correction de marche synchrone' est ignoré

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = Numéro axe/broche

Description : Le signal d'interface VDI DB31...,DBX31.7 'Effacer correction de marche synchrone' est ignoré car le signal d'interface VDI DB31...,DBX31.6 'Poursuite marche synchrone' est à 1.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Réinitialisation des deux signaux d'interface VDI DB31...,DBX31.6 'Poursuite marche synchrone' et DB31...,DBX31.7 'Effacer correction de marche synchrone', avant de pouvoir remettre à 1 le dernier signal.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22040 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 non synchronisée avec repère zéro

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = nom d'axe, numéro de broche
 %3 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La position actuelle n'est pas référencée par rapport à la position du système de mesure, bien que celle-ci soit prise comme référence.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le programme pièce CN. Avant l'activation de la fonction génératrice de l'alarme, effectuer la synchronisation du signal de repère zéro moyennant un positionnement ou par une rotation (au moins 1 révolution) en mode commande par vitesse de rotation ou en mode G74.

Si la programmation a été effectuée volontairement de la sorte, il est possible de supprimer l'alarme pendant le contrôle cyclique - l'asservissement de position étant déjà activé - avec le PM 11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 21 = 1 ou avec CPMALARM[FAx], bit 10 = 1 (avec FAx = broche asservie).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22050 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Pas de transition de la régulation de vitesse de rotation à l'asservissement de position

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = nom d'axe, numéro de broche
 %3 = Numéro du bloc, étiquette

Description :
 - Un arrêt orienté de la broche (SPOS/SPOSA) a été programmé ou l'asservissement de position de la broche a été activé à l'aide de SPCON, mais aucun capteur de broche n'est défini.
 - Lors de l'activation de l'asservissement de position, la vitesse de broche est supérieure à la vitesse de rotation limite du système de mesure.

Réaction :
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède :
 Broche sans capteur : les éléments du langage CN qui présupposent des signaux du capteur ne peuvent pas être utilisés.
 Broche avec capteur : Introduire le nombre de capteurs de broche à l'aide du PM30200 \$MA_NUM_ENCS.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22051	[Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Repère de référence introuvable
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Lors de la prise de référence, la broche a parcouru en rotation un trajet supérieur à celui spécifié dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM 34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST sans recevoir de signal du repère de référence. La vérification a lieu lors du positionnement de la broche avec SPOS ou SPOSA si la commande de vitesse de rotation de la broche (S=...) n'a pas encore été utilisée sur la broche.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Contrôlez le PM34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST et le corriger. Le mot inscrit indique le trajet à parcourir en [mm] ou en [degrés] entre deux repères zéro.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
22052	[Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Pas d'immobilisation lors du changement de bloc
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La broche visualisée a été programmée comme broche ou axe, bien qu'un positionnement inscrit dans un bloc précédent soit encore en cours (avec SPOSA... positionnement de la broche au-delà des limites de blocs). Exemple : N100 SPOSA [2] = 100 : N125 S2 = 1000 M2 = 04 ; erreur si la broche S2 tourne encore à la suite du bloc N100 !
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Avant de reprogrammer la broche / l'axe après une instruction SPOSA, il faut, avec un ordre WAITS, attendre que la broche ait atteint la position programmée. Exemple : N100 SPOSA [2] = 100 : N125 WAITS (2) N126 S2 = 1000 M2 = 04
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
22053	[Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Mode de prise de référence non supporté
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans le cas de SPOS/SPOSA avec un capteur absolu, seul le mode de prise de référence PM34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 2 est supporté ! Le mode de prise de référence PM34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 6 n'est fondamentalement pas supporté par SPOS/SPOSA !
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Modifier la donnée de réglage PM34200 \$MA_ENC_REFP_MODE ou passer au mode JOG+REF et ensuite faire la prise de référence.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22055 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Vitesse de positionnement configurée trop élevée

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = nom d'axe, numéro de broche
 %3 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La position actuelle n'est pas référencée par rapport à la position du système de mesure, bien que celle-ci soit prise comme référence.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le programme pièce CN. Avant l'activation de la fonction génératrice de l'alarme, effectuer la synchronisation du signal de repère zéro moyennant un positionnement ou par une rotation (au moins 1 révolution) en mode commande par vitesse de rotation ou en mode G74.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22057 [Canal %1:] Bloc %2 La broche asservie %3 est déjà broche/axe pilote dans un autre couplage

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Un couplage, pour lequel la broche/l'axe asservi est déjà actif en tant que broche/axe pilote dans un autre couplage, a été activé. Les couplages concaténés ne sont pas possibles.

Réaction :
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Vérifier, dans le programme pièce, si la broche/l'axe asservi est déjà actif en tant que broche/axe pilote dans un autre couplage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22058 [Canal %1:] Bloc %2 La broche pilote %3 est déjà broche/axe asservi dans un autre couplage

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Un couplage, pour lequel la broche/l'axe pilote est déjà actif en tant que broche/axe asservi dans un autre couplage, a été activé. Les couplages concaténés ne sont pas possibles.

Réaction :
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Vérifier, dans le programme pièce, si la broche/l'axe pilote est déjà actif en tant que broche/axe asservi dans un autre couplage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22060 [Canal %1:] Asservissement de position attendu pour axe/broche %2

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Le type de couplage programmé ou la fonction programmée exigent un asservissement de position.

Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Activer l'asservissement de position requis en programmant par exemple SPCON.
Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

22062 [Canal %1:] Axe %2 Accostage point de réf. vitesse recherche repère zéro (PM) non atteinte

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : La vitesse de recherche du repère zéro telle qu'elle a été configurée n'est pas atteinte.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
 Vérifier les limitations actives de la vitesse de rotation. Configurer une vitesse de recherche du top zéro PM34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER plus faible. Vérifier la plage de tolérance pour la vitesse réelle PM35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL. Régler un autre mode de référencement PM34200 \$MA_ENC_REFP_MODE != 7.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22064 [Canal %1:] Axe %2 Accostage point de réf. vitesse rotation recherche repère zéro (PM) trop grande

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : La vitesse de rotation de recherche du repère zéro configurée est trop grande. La fréquence limite du capteur est dépassée pour le système de mesure actif.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
 Configurer une vitesse de rotation de recherche du repère zéro PM34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER plus faible. Vérifier la configuration de la fréquence limite du capteur PM36300 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT et PM36302 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT_LOW. Régler un autre mode de prise de référence PM34200 \$MA_ENC_REFP_MODE != 7.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22065 [Canal %1:] Gestion d'outils : Déplacement d'outil impossible car l'outil %2 n'est pas dans le magasin %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = chaîne de caractères (descripteur)
 %3 = -pas utilisé-
 %4 = numéro du magasin

Description : L'instruction de déplacement d'outil souhaitée - déclenchée par MMC ou l'AP est impossible. L'outil désigné ne figure pas dans le magasin désigné. (Le NCK peut contenir des outils qui ne sont pas affectés à un magasin. Dans ce cas, ces outils ne peuvent intervenir dans aucune opération (déplacement, échange)).

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : S'assurer que l'outil en question figure bien dans le magasin ou bien choisir un autre outil à déplacer.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22066	[Canal %1:] Gestion d'outils : Changement d'outil impossible car l'outil %2 n'est pas dans le magasin %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = chaîne de caractères (descripteur) %3 = -pas utilisé- %4 = numéro du magasin
Description :	Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. L'outil désigné ne figure pas dans le magasin désigné. (Le NCK peut contenir des outils qui ne sont pas affectés à un magasin. Dans ce cas, ces outils ne peuvent intervenir dans aucune opération (déplacement, échange).
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informer le personnel/le service après-vente habilité. - S'assurer que l'outil en question figure bien dans le magasin ou programmer un autre outil à échanger. - Vérifier si le PM20110 \$MC_RESET_MODE_MASK, PM20112 \$MC_START_MODE_MASK et le paramètre machine couplé PM20122 \$MC_TOOL_RESET_NAME sont bien compatibles avec les données de définition courantes.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
22067	[Canal %1:] Gestion d'outils : changement d'outil impossible car aucun outil prêt à la mise en oeuvre dans le groupe d'outils %2
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = chaîne de caractères (descripteur)
Description :	Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. Le groupe d'outils désigné ne contient pas d'outil de rechange pouvant être utilisé. Il est possible que tous les outils entrant en ligne de compte ont été mis à l'état "bloqué" par la surveillance d'outils.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède :	- S'assurer que l'outil dont on aura besoin au moment du changement d'outil figure bien dans le groupe d'outils désigné. - Dans ce but, on peut par exemple remplacer les outils bloqués ou - libérer manuellement un outil bloqué. - Vérifier si les données d'outil ont été définies correctement. Les outils envisagés dans le groupe ont-ils été tous définis avec leur descripteur, ont-ils tous été chargés ?
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
22068	[Canal %1:] Bloc%2 Gestion d'outils : aucun outil prêt à la mise en oeuvre dans groupe d'outils %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères (descripteur)
Description :	Le groupe d'outils désigné ne contient pas d'outil de rechange pouvant être utilisé. Il est possible que tous les outils entrant en ligne de compte aient été mis à l'état "bloqué" par la surveillance d'outils. L'alarme peut survenir par ex. en combinaison avec l'alarme 14710 (erreur lors de la génération du module INIT). Dans cette situation particulière, le NCK tente par ex. de remplacer l'outil bloqué qui se trouve sur la broche par un outil de rechange disponible (mais qui dans ce cas d'erreur ne l'est pas). L'opérateur doit intervenir pour régler ce conflit en éloignant l'outil fixé à la broche par le biais d'une instruction de déplacement (par une commande de la MMC par exemple).

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- S'assurer que l'outil dont on aura besoin au moment du changement d'outil figure bien dans le groupe d'outils désigné. - Dans ce but, on peut par exemple remplacer des outils bloqués ou - libérer manuellement un outil bloqué. - Si l'alarme survient lors de la programmation de TCA : le numéro de l'outil frère a-t-il été programmé supérieur à 0 ? - Vérifier si les données d'outil ont été définies correctement. Les outils envisagés dans le groupe ont-ils été tous définis avec leur descripteur, ont-ils tous été chargés ?
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

22069	[Canal %1:] Bloc%2 Gestion d'outils : aucun outil prêt dans le groupe d'outils %3, programme %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = chaîne de caractères (descripteur) %4 = nom du programme
Description :	Le groupe d'outils désigné ne contient pas d'outil de rechange pouvant être utilisé. Il est possible que tous les outils entrant en ligne de compte aient été mis à l'état "bloqué" par la surveillance d'outils. Le paramètre %4 = nom du programme permet d'identifier facilement le programme contenant l'instruction (sélection outil) en cause. L'affichage ne pourra pas désigner un sous-programme, un cycle ou équivalent. Si le paramètre n'est pas indiqué, il s'agira du programme actuellement affiché.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- S'assurer que l'outil dont on aura besoin au moment du changement d'outil figure bien dans le groupe d'outils désigné. - Dans ce but, on peut par exemple remplacer des outils bloqués ou - libérer manuellement un outil bloqué. - Vérifier si les données d'outil ont été définies correctement. Les outils envisagés dans le groupe ont-ils été tous définis avec leur descripteur, ont-ils tous été chargés ?
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

22070	[Unité TO %1:] Merci de changer l'outil %2 dans le magasin. Répéter la sauvegarde des données
Paramètres :	%1 = Unité Outil %2 = numéro T de l'outil
Description :	L'alarme ne peut se produire que si la fonction de gestion d'outils est activée dans le NCK. Une sauvegarde des paramètres d'outil/de magasins a été lancée. Le programme a remarqué que des outils figuraient encore dans le magasin intermédiaire (=broche, préhenseur, ...). Au moment de la sauvegarde, ces outils perdent l'information de leur affectation à un magasin, à un emplacement dans le magasin. Par conséquent, si l'on souhaite une restauration des données à l'identique, il faut s'assurer que tous les outils soient rapatriés dans le magasin avant la sauvegarde ! Si ce n'est pas le cas, quand on rechargera les données après la sauvegarde, on aura des emplacements de magasin qui seront à l'état "réserve". Il conviendra, le cas échéant, d'annuler manuellement cet état 'réserve'. Dans le cas des outils avec un code fixe de l'emplacement, la perte de l'information sur leur emplacement dans le magasin équivaut à la recherche d'un emplacement vide, dès lors qu'ils devront être rapatriés dans le magasin.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Avant la sauvegarde, s'assurer qu'aucun outil n'est resté dans le magasin intermédiaire. Après avoir ôté les outils du magasin intermédiaire, répéter la sauvegarde des données.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22071	[Unité TO %1:] Outil %2 est actif, mais pas dans la zone de magasin considérée
Paramètres :	%1 = Unité Outil %2 = descripteur d'outil %3 = -pas utilisé-
Description :	L'alarme ne peut se produire que si la fonction de gestion d'outils est activée dans le NCK. L'instruction de langage SETTA a été programmée ou la commande correspondante actionnée via la MMC, l'API, L'alarme peut aussi être automatiquement déclenchée par le noyau CN dans le cadre de la fonction groupe d'usure. En même temps, il est détecté que plus d'un outil du groupe d'outils (outils avec le même nom/descripteur) est dans l'état "actif". L'outil indiqué provient soit - d'un magasin non considéré, - d'un groupe d'usure non considéré, - ou d'un groupe d'usure inactif, - ou se trouve dans un magasin intermédiaire (ni magasin, ni groupe d'usure).
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	L'alarme est considérée comme un avertissement. Si pour des raisons de technologie ou d'erreur, il n'est permis d'activer qu'un seul outil dans un groupe, l'outil incriminé doit être désactivé. Autrement, l'alarme peut être ignorée ou même supprimée par le PM11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK. Les causes de visualisation typiques sont présentes lors du travail avec la fonction 'numéros D univoques' qui, sur les MMC Siemens, ne peuvent être affichés que si exactement un seul outil d'un groupe d'outil a l'état 'actif'. Avant de démarrer l'usinage, c'est-à-dire avant d'utiliser l'instruction SETTA (ou la commande MMC correspondante, ...), il faudrait que tous les outils du magasin aient l'état "inactif". Une possibilité d'arriver à cet objectif consiste à programmer SETTIA (ou la commande MMC correspondante, ...).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
22100	[Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Dépassement vitesse rot. maxi du mandrin
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La vitesse réelle de rotation de la broche est supérieure à la vitesse maximale configurée dans le PM35100 \$MA_SPIND_VELO_LIMIT auquel s'ajoute une tolérance de 10 pour cent (valeur fixe). Si le variateur est optimisé correctement et si le réducteur a été bien configuré, cette alarme ne devrait pas survenir. Cette alarme peut être reconfigurée par le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt) dans 'BAG not ready'. Nota: La reconfiguration concerne toutes les alarmes avec la réaction d'alarme 'Chan not ready'.
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Contrôlez les données de mise en service et d'optimisation du variateur selon le manuel de mise en service et les corrigez en conséquence. Agrandir la fenêtre de tolérance inscrite dans le PM35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL.
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
22200	[Canal %1:] Broche %2 Arrêt d'axe pendant le taraudage
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche

Description :	Lors d'un taraudage avec porte-taraud compensateur (G63), l'axe de taraudage a été immobilisé via l'interface CN/AP - la broche continue de tourner. Il s'ensuit que le filetage et éventuellement aussi le taraud ont été endommagés.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Prévoir un verrouillage dans le programme AP utilisateur afin d'éviter tout arrêt de l'axe en cours de taraudage. Si, en présence d'états critiques de la machine, le taraudage doit être interrompu, il faut autant que possible arrêter simultanément la broche et l'axe. Les écarts mineurs sont alors absorbés par le porte-taraud compensateur.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22250 [Canal %1:] Broche %2 Arrêt axe pendant le filetage

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	L'axe du filetage a été immobilisé alors qu'un bloc de filetage était actif. L'arrêt peut avoir été provoqué par des signaux VDI qui entraînent une interruption de l'avance.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler les signaux d'arrêt spécifiques à l'axe/la broche DBX380x DBX4.3 (Arrêt d'avance - Arrêt broche).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22260 [Canal %1:] Broche %2 Filetage peut être détruit

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Nom d'axe %3 = numéro de bloc
Description :	Quand on a sélectionné BLOC PAR BLOC COMME POUR DECODAGE et une concaténation de blocs de filetage, des pauses surviennent aux limites des blocs jusqu'au nouveau Départ programme du bloc suivant. En mode bloc par bloc normal, une logique de niveau supérieur n'arrête le programme qu'aux limites des blocs auxquelles aucune altération ou aucun défaut du contour ne peut survenir. En présence de blocs de filetage concaténés, cela se produit après le dernier bloc de filetage !
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Lorsqu'un seul bloc de filetage est programmé, la signalisation de l'alarme peut être ignorée. En présence de plusieurs blocs de filetage successifs, ne pas exécuter cette section d'usinage en mode automatique BLOC PAR BLOC COMME POUR DECODAGE.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

22270 [Canal %1 :] Bloc %2 Vitesse de filetage : vitesse maximale de l'axe %3 dépassée %4

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom d'axe %4 = Vitesse
---------------------	--

Description :	Filetage avec G33, G34, G35 : la vitesse calculée de l'axe de filetage (axe dans lequel est réalisé le pas de file) est supérieure à la vitesse d'axe maximale admissible figurant dans le PM 32000 \$MA_MAX_AX_VELO. La vitesse d'axe calculée est affichée. La vitesse de l'axe de filetage dépend : - de la vitesse actuelle de broche - du pas de vis programmé - de la variation programmée du pas de vis et de la longueur du filetage (G34, G35) - de la correction de vitesse de broche (les corrections de vitesse d'axe et de vitesse tangentielle sont inactives)
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Réduire la vitesse de rotation de broche ou le pas de vis (modification du pas de vis).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22271	[Canal %1 :] Bloc %2 Vitesse de filetage : vitesse maximale de l'axe %3 dépassée %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom d'axe %4 = Vitesse
Description :	Filetage avec G33, G34, G35 : la vitesse calculée de l'axe de filetage (axe dans lequel est réalisé le pas de file) est supérieure à la vitesse d'axe maximale admissible figurant dans le PM 32000 \$MA_MAX_AX_VELO. La vitesse d'axe calculée est affichée. La vitesse de l'axe de filetage dépend : - de la vitesse actuelle de broche - du pas de vis programmé - de la variation programmée du pas de vis et de la longueur du filetage (G34, G35) - de la correction de vitesse de broche (les corrections de vitesse d'axe et de vitesse tangentielle sont inactives)
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Réduire la vitesse de rotation de broche ou le pas de vis (modification du pas de vis).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22272	[Canal %1 :] Bloc %2 Axe %3 Filetage : longueur de bloc %4 trop courte pour le pas de filet spécifié
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom d'axe %4 = Longueur de bloc
Description :	Filetage avec G33, G34, G35 : la longueur de bloc est insuffisante pour le pas de filet spécifié. La longueur de bloc est affichée.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Réduire le pas de filet (le changement de pas de filet)
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22275	[Canal %1:] Bloc %2 Vitesse nulle de l'axe de filetage atteinte à la position %3
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = position
Description :	Pour la position d'axe indiquée, une immobilisation d'axe provoquée par la diminution linéaire du pas de vis a eu lieu lors d'un filetage avec G35. La position de l'arrêt de l'axe de filetage dépend de : - de la diminution programmée du pas de vis - de la longueur du filetage

Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Modifier au moins un des facteurs mentionnés ci-dessus.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22280 [Canal %1:] Dans bloc %2 : Course d'accélération programmée trop courte %3, course requise %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = course d'accélération programmée
 %4 = course d'accélération requise

Description : Pour pouvoir respecter la course d'accélération programmée, l'axe de filetage a été soumis à une accélération excessive. Si l'on veut pouvoir accélérer l'axe avec la dynamique configurée, il faut que la longueur de la course d'accélération soit au moins égale à la valeur indiquée dans le paramètre %4.
 L'alarme est de type technologique et est émise quand le bit 2 est mis à 1 dans PM11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK. La touche logicielle 'Aide technologique' prévue à cette fin sur l'IHM mettra ce bit à 1 dans le PM ou l'effacera.

Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Modifier le programme pièce ou remettre à zéro le bit 2 dans le PM 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22290 [Canal %1:] Mode broche impossible pour broche/axe transformé %2 (cause: code d'erreur %3)

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = nom d'axe, numéro de broche
 %3 = Code d'erreur

Description : Il n'est pas permis de démarrer une broche tant qu'elle est utilisée dans une transformation. Raison : le mode Axe est une condition nécessaire pour l'utilisation de la broche dans une transformation. Il n'est pas permis de quitter ce mode.
 Causes possibles de cette alarme :
 - Code d'erreur 1 : M3, M4 ou M5 par action synchrone
 - Code d'erreur 2 : M41 bis M45 par action synchrone
 - Code d'erreur 3 : SPOS, M19 par action synchrone
 - Code d'erreur 11 : DB380x DBX5006.0 (Arrêt broche)
 - Code d'erreur 12 : DB380x DBX5006.1 (Départ broche à droite)
 - Code d'erreur 13 : DB380x DBX5006.2 (Départ broche à gauche)
 - Code d'erreur 14 : DB380x DBX5006.4 (Positionner broche)

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Résoudre le conflit : par ex. arrêter la transformation avant de démarrer le broche.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22291 [Canal %1 :] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Mode broche impossible pour broche/axe %4 transformé

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne
 %3 = ID actsyn
 %4 = nom d'axe, numéro de broche

Description :	Il n'est pas permis de démarrer une broche tant qu'elle est utilisée dans une transformation. Raison : le mode Axe est une condition nécessaire pour l'utilisation de la broche dans une transformation. Il n'est pas permis de quitter ce mode. Causes possibles de cette alarme : - Code d'erreur 1 : M3, M4 ou M5 par action synchrone - Code d'erreur 2 : M41 bis M45 par action synchrone - Code d'erreur 3 : SPOS, M19 par action synchrone - Code d'erreur 11 : DB380x DBX5006.0 (Arrêt broche) - Code d'erreur 12 : DB380x DBX5006.1 (Départ broche à droite) - Code d'erreur 13 : DB380x DBX5006.2 (Départ broche à gauche) - Code d'erreur 14 : DB380x DBX5006.4 (Positionner broche)
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Résoudre le conflit : par ex. arrêter la transformation avant de démarrer le broche.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22292 [Canal %1:] Commutation du mode de l'axe / de la broche %2 impossible via service PI, cause %3

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Axe/broche %3 = Cause
Description :	Impossible de commuter le mode de l'axe / de la broche. Cause : 1 : La broche / l'axe demandé(e) n'est pas connu(e) dans le canal. 2 : La broche / l'axe demandé(e) n'est pas disponible dans le canal. 3 : La broche / l'axe demandé(e) est configuré(e) comme axe virtuel. 4 : L'axe demandé n'est pas configuré comme broche. Par conséquent, aucune commutation du mode de l'axe n'est possible. 5 : La broche / l'axe demandé(e) est une broche / un axe AP affecté(e) de manière fixe. 6 : La broche / l'axe demandé(e) est une broche / un axe asservi(e) actif. 7 : Impossible d'exploiter une broche / un axe transformé(e) en mode broche. 8 : La broche / l'axe demandé(e) n'est pas disponible en tant qu'axe de commande.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	1 : Resélectionner le service PI. 2 : Resélectionner le service PI. 3 : Réinitialiser le PM 30132 IS_VIRTUAL_AX. 4 : Si besoin, configurer l'axe en tant que broche. 5 : Débloquer l'axe / la broche via l'AP. 6 : Désactiver le couplage axe asservi / broche. 7 : Désactiver la transformation. 8 : Attendre que l'axe soit de nouveau disponible.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22295 [Canal %1:] Broche %2 Fonction DBB30 impossible (cause : code d'erreur %3)

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Code d'erreur
---------------------	---

Description :	L'ordre de l'AP transféré via l'interface DBB30 n'a pas pu être exécuté. La cause est indiquée par le code d'erreur. Codes d'erreur : - Code d'erreur 1 : usage interne - Code d'erreur 2 : usage interne - Code d'erreur 3 : usage interne - Code d'erreur 4 : usage interne - Code d'erreur 5 : commutation en axe de commande impossible - Code d'erreur 6 : commutation en axe AP impossible - Code d'erreur 20 : usage interne - Code d'erreur 21 : usage interne - Code d'erreur 22 : usage interne - Code d'erreur 23 : PM 30132 IS_VIRTUAL_AX mis à 1 - Code d'erreur 50 : usage interne - Code d'erreur 51 : usage interne - Code d'erreur 70 : usage interne
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Supprimer le conflit.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22296	[Canal %1:] Broche %2 Erreur au moment du changement de rapport (cause : code d'erreur %3)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Code d'erreur
Description :	Une erreur s'est produite au moment du changement de rapport. La cause est indiquée par le code d'erreur : Codes d'erreur : - Code d'erreur 1 : usage interne - Code d'erreur 2 : usage interne - Code d'erreur 3 : usage interne - Code d'erreur 4 : usage interne - Code d'erreur 5 : commutation en axe de commande impossible - Code d'erreur 6 : commutation en axe AP impossible - Code d'erreur 20 : usage interne - Code d'erreur 21 : usage interne - Code d'erreur 22 : usage interne - Code d'erreur 23 : PM 30132 IS_VIRTUAL_AX mis à 1 - Code d'erreur 50 : usage interne - Code d'erreur 51 : usage interne - Code d'erreur 70 : usage interne
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Supprimer le conflit.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22297	[Canal %1:] Broche %2 Fonction FC18 impossible (cause : code d'erreur %3)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche %3 = Code d'erreur
Description :	L'ordre de l'AP transféré via l'interface FC18 n'a pas pu être exécuté. La cause est indiquée par le code d'erreur. Codes d'erreur : - Code d'erreur 1 : usage interne - Code d'erreur 2 : usage interne - Code d'erreur 3 : usage interne - Code d'erreur 4 : usage interne - Code d'erreur 5 : commutation en axe de commande impossible - Code d'erreur 6 : commutation en axe AP impossible - Code d'erreur 20 : usage interne - Code d'erreur 21 : usage interne - Code d'erreur 22 : usage interne - Code d'erreur 23 : PM 30132 IS_VIRTUAL_AX est mis à 1 - Code d'erreur 50 : usage interne - Code d'erreur 51 : usage interne - Code d'erreur 70 : usage interne
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Supprimer le conflit.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
22320	[Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : %3 Impossible de transmettre l'ordre PUTFTOCF
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro de bloc, numéro de ligne %3 = ID actsyn
Description :	La transmission cyclique de l'enregistrement PUTFTOCF (correction fine de l'outil) a échoué étant donné que la zone de transmission est déjà occupée.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Vérifier le programme pièce, en particulier celui des autres canaux ; un enregistrement est-il transmis par les autres canaux ?
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
22321	[Canal %1:] Axe %2 PRESET non autorisé pendant le déplacement
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un ordre Preset a été donné par l'IHM ou l'AP pour un axe qui se déplace en mode JOG.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Attendre que l'axe soit immobilisé.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22322 [Canal %1:] Axe %2 PRESET : valeur inadmissible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : La valeur Preset introduite est trop grande (débordement du format numérique).

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Utiliser de (plus petites) valeurs de Preset appropriées.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22324 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 PRESETON ou PRESETONS non autorisé (cause : %4)

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Indice décrivant le problème de manière plus détaillée

Description : Un problème est survenu lors de la programmation de PRESETON ou PRESETONS. L'indice du paramètre fournit une description plus détaillée du problème :
Indice == 1 : la fonction PRESETON ou PRESETONS est désactivée dans le PM 30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK.
Indice == 2 : dans PRESETONS, la surveillance anticollision de l'axe est activée. Tout forçage de la valeur réelle est interdit.
Indice == 3 : PRESETON/PRESETONS n'est pas autorisé sur un axe synchrone GANTRY.
Indice == 4 : PRESETON/PRESETONS n'est pas autorisé avant la fin du déplacement en mode commande par régulation de vitesse.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Appliquer la programmation autorisée.
Informez le personnel / service de SAV habilité.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22326 PRESETONS impossible sur axe Safety %1

Paramètres : %1 = Numéro d'axe

Description : Impossible d'utiliser PRESETONS(...) pour des axes pour lesquels une fonction Safety est activée nécessitant une référence absolue.
PRESETONS a été autorisé dans le PM 30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK.

Réaction : GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Supprimer le conflit.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

22400	[Canal %1:] Option 'Manivelle pour contour' non mise à 1
Paramètres :	%1 = Numéro du canal
Description :	La fonction 'Manivelle pour contour' a été activée sans l'option nécessaire. Si l'alarme se produit - à la suite de la sélection de la manivelle pour contour via l'AP, il convient de la désélectionner aussi via l'AP pour pouvoir poursuivre le programme - à la suite de la programmation de FD=0, il est possible de corriger le programme qui peut alors être poursuivi avec le bloc de correction et Départ prog. (NC Start).
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. - Mettre l'option à 1 - Annuler l'activation de la fonction 'Manivelle pour contour' - Modifier le programme pièce
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
25000	Axe %1 Défaut matériel capteur actif
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Les signaux du capteur de position actuellement actif (signal d'interface CN/AP DB380x DBX1.5 = 1 (Système de mesure de position 1) ou DB380x DBX1.6 = 1 (Système de mesure de position 2)) sont absents, ne sont pas en phase ou présentent une mise à la masse/un court-circuit). L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt). Avec PROFIdrive uniquement : Le PM36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING > 100 remplace l'alarme PowerOn présente par une alarme Reset 25010.
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Référencer à nouveau les axes de ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Contrôlez la qualité des contacts du connecteur de circuit de mesure. Contrôlez les signaux du capteur ; en cas de défaut, remplacez le capteur. Il est possible de désactiver la surveillance en mettant à 100 le paramètre machine PM36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] (n = numéro de codeur : 1,2).
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
25001	Axe %1 Défaut matériel du capteur passif
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Les signaux du capteur de position actuellement inactif sont absents, ne sont pas en phase ou présentent une mise à la masse/un court-circuit). Avec PROFIdrive uniquement : Le PM36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING > 100 remplace l'alarme PowerOn présente par l'alarme Reset 25011.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.

Remède :	Informez le personnel / le service après-vente habilité. Contrôlez la qualité des contacts du connecteur de circuit de mesure. Contrôlez les signaux du capteur ; en cas de défaut, remplacez le capteur. Désactivez la surveillance à l'aide du signal d'interface correspondant DB380x DBX1.5 / 1.6 = 0 (Système de mesure de position 1/2). La cause du défaut est conservée jusqu'à la mise sous tension suivante Il est possible de désactiver la surveillance en mettant à 100 le PM36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] (n = numéro de codeur : 1,2).
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

25010 **Axe %1 Encrassement du système de mesure**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Le capteur utilisé pour l'asservissement de position signale un encrassement (uniquement sur les systèmes de mesure dotés d'un signal d'encrassement). L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt). Avec PROFIdrive uniquement : Le PM36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING > 100 délivre l'alarme Reset présente à la place de l'alarme PowerOn 25000.
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Référencer à nouveau les axes de ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Contrôlez le système de mesure selon les prescriptions du constructeur du dispositif de mesure. Il est possible de désactiver la surveillance en mettant à 100 le paramètre machine PM36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] (n = numéro de codeur : 1,2).
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacez l'alarme avec la touche Reset. Relancez le programme pièce.

25011 **Axe %1 Encrassement du système de mesure**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Le capteur non utilisé pour l'asservissement de position signale un encrassement (uniquement pour les systèmes de mesure dotés d'un signal d'encrassement). Avec PROFIdrive uniquement : Le PM36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING > 100 délivre l'alarme Reset présente à la place de l'alarme PowerOn 25001.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Contrôlez le système de mesure selon les prescriptions du constructeur du dispositif de mesure. Il est possible de désactiver la surveillance en mettant à 100 le paramètre machine PM36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] (n = numéro de codeur : 1,2).
Poursuite du programme :	Effacez l'alarme avec la touche Reset. Relancez le programme pièce.

25020 **Axe %1 Surveillance du repère zéro**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
---------------------	----------------------------------

Description :	Avec PROFIdrive : Les impulsions du capteur de position sont comptées entre 2 impulsions de top zéro, la plausibilité du résultat est analysée (la fonction de contrôle de plausibilité et son paramétrage éventuel sont à déterminer côté entraînement ; se reporter à la documentation des entraînements pour plus de détails à ce sujet) et le résultat est envoyé par télégramme PROFIdrive (interface capteur) à la commande qui réagit en déclenchant la présente alarme. L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Référencer à nouveau les axes de ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Les écarts peuvent avoir été provoqués par des erreurs de transmission, des influences perturbatrices, des défauts matériels du capteur ou de l'électronique de traitement dans le capteur utilisé pour l'asservissement de position. Il convient dès lors de vérifier la branche des valeurs réelles (positions) : 1. ligne de transmission : vérifier la qualité des contacts du connecteur de valeur réelle du moteur et du module EAV, la continuité des câbles du capteur, les courts-circuits et mises à la masse (contact intermittent ?). 2. impulsions du capteur : alimentation électrique du capteur dans les limites de tolérance ? 3. électronique de traitement : remplacement/nouvelle configuration du module d'entraînement ou du module capteur utilisé. 4. Vérifier le PM 34220 \$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO et le paramètre d'entraînement Sinamics P0979 sous-indice 5 (ou 15,25). Tous deux doivent concorder pour permettre le traitement correction des données du capteur. La surveillance peut être désactivée par la mise à 0 ou à 100 du PM36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING [n] (n = numéro du codeur : 1, 2).
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25021	Axe %1 Surveillance du repère zéro
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	La surveillance se rapporte au capteur non utilisé par l'asservissement de position ! (signal d'interface CN/AP DB380x DBX1.5 = 0 (Système de mesure de position 1) ou DB380x DBX1.6 = 0 (Système de mesure de position 2)) Pour la suite des explications, se reporter à l'alarme 25020.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Les écarts peuvent avoir été provoqués par des erreurs de transmission, des influences perturbatrices, des défauts matériels du capteur ou de l'électronique de traitement dans le capteur qui n'est pas utilisé pour l'asservissement de position. Il convient dès lors de vérifier la branche des valeurs réelles (positions) : 1. ligne de transmission : vérifier la qualité des contacts du connecteur de valeur réelle du moteur et du module EAV, la continuité des câbles du capteur, les courts-circuits et mises à la masse (contact intermittent ?). 2. impulsions du capteur : alimentation électrique du capteur dans les limites de tolérance ? 3. électronique de traitement : remplacement/nouvelle configuration du module d'entraînement ou du module capteur utilisé. 4. Vérifier le PM 34220 \$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO et le paramètre d'entraînement Sinamics P0979 sous-indice 5 (ou 15,25). Tous deux doivent concorder pour permettre le traitement correct des données du capteur. La surveillance peut être désactivée par la mise à 0 ou à 100 du PM36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] (n = numéro du codeur : 1, 2).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

25022 Axe %1 Capteur %2 Avertissement %3

Paramètres :
 %1 = nom d'axe, numéro de broche
 %2 = numéro de capteur
 %3 = code fin de défaut

Description :
 Cette alarme se déclenche uniquement avec les codeurs absolus :
 a. Avertissement de l'absence de réglage du codeur absolu, c'est-à-dire lorsque PM34210 \$MA_ENC_REFP_STATE a la valeur 0. Dans ce cas, le code 0 est délivré comme code fin de défaut.
 b. Lorsqu'un contrôle de top zéro est activé pour le codeur absolu (voir PM36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING) : Dans ce cas, la position absolue du codeur absolu ne peut pas être lue sans erreur :
 Description des codes fins de défaut :
 (Bit 0 inutilisé)
 Bit 1 Erreur Parity
 Bit 2 Bit d'alarme du codeur
 Bit 3 Défaut CRC
 Bit 4 Timeout - bit de départ manquant pour la transmission EnDat
 Uniquement visualisation de l'alarme, car la position absolue n'est pas nécessaire à ce moment pour la régulation/le contour.
 L'apparition fréquente de cette alarme indique un dérangement de la transmission des codeurs absolus ou une panne des codeurs et que la valeur absolue calculée à la prochaine activation de codeur ou situation de Power-On peut éventuellement être fausse.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède :
 a. Vérifier le réglage du capteur (référence machine) et, le cas échéant, corriger.
 b. Remplacer le capteur, remplacer ou isoler le câble du capteur, (ou désactiver le contrôle de top zéro).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

25030 Axe %1 Vitesse réelle : seuil d'alarme

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description :
 Si l'axe a au moins un capteur actif, la vitesse réelle de l'axe est vérifiée cycliquement durant la période d'appel de l'interpolateur. En l'absence de défaut, la vitesse réelle ne peut jamais être supérieure à la valeur inscrite dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM36200 \$MA_AX_VELO_LIMIT (seuil de la surveillance de vitesse). La valeur de ce seuil exprimée en [mm/min, tours/min] est introduite environ 5 à 10 % au-dessus de la vitesse de déplacement maximale possible. Des défauts d'entraînement peuvent provoquer des dépassements de vitesse qui déclenchent l'alarme. L'alarme peut être reconfigurée par le PM 11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction :
 GMFC pas prêt.
 La CN passe en poursuite.
 Canal pas prêt.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
 Suspension programme en cas d'alarme.
 Canal pas prêt.

Remède :
 Informer le personnel/le service après-vente habilité.
 - Vérifier le câble de la vitesse de rotation de consigne (câble de bus).
 - Vérifier les valeurs réelles et le sens d'asservissement de position.
 - Changer le sens d'asservissement de position en cas de poursuite incontrôlée de l'axe -> paramètre spécifique à l'axe PM 32110 \$MA_ENC_FEEDBACK_POL [n] = < -1, 0, 1 >.
 - Rehausser le seuil de surveillance inscrit dans le PM 36200 \$MA_AX_VELO_LIMIT.

Poursuite du programme : Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25040 Axe %1 Surveillance de l'immobilisation

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description :	La CN surveille la tenue de la position lors de l'immobilisation. La surveillance démarre après un temps réglable, spécifique à l'axe, et inscrit dans le PM36040 \$MA_STANDSTILL_DELAY_TIME une fois l'interpolation achevée. Le système vérifie en permanence si l'axe demeure à l'intérieur du seuil de tolérance inscrit dans le PM36030 \$MA_STANDSTILL_POS_TOL. Les cas suivants sont possibles : 1. Le signal d'interface CN/AP DB380x DBX2.1 (Déblocage régulateur) est à 0 parce que l'axe est bloqué mécaniquement. Des influences mécaniques (p. ex. une forte pression d'usinage) font sortir l'axe de la tolérance de position admissible. 2. Lorsque le circuit d'asservissement de position (sans blocage) est fermé - signal d'interface CN/AP DB380x DBX2.1 (Déblocage régulateur) est à "1" - l'axe est poussé en dehors de sa position par de puissantes forces mécaniques en présence d'une amplification moindre dans la boucle d'asservissement de position. L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. - Contrôlez les PM36040 \$MA_STANDSTILL_DELAY_TIME et PM36030 \$MA_STANDSTILL_POS_TOL et les augmenter le cas échéant. La valeur doit être supérieure au paramètre machine arrêt précis grossier (PM36000 \$MA_STOP_LIMIT_COARSE). - Évaluer les efforts d'usinage et les réduire le cas échéant en réduisant l'avance/en augmentant la vitesse de rotation. - Augmenter la pression de blocage. - Augmenter le gain dans la boucle d'asservissement de position en améliorant l'optimisation (facteur Kv PM32200 \$MA_POSCTRL_GAIN).
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25042	Axe %1 Surveillance de l'immobilisation en limitation de couple/force
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	La position finale n'a pas été atteinte dans le temps imparti défini par paramètre machine.
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	- Le couple moteur (FXST) réglé est trop faible, de telle manière que la force du moteur n'est pas suffisante pour atteindre la position finale -> augmenter FXST. - Si la pièce à usiner se déforme lentement, la position finale peut être plus longue à atteindre -> augmenter PM36042 \$MA_FOC_STANDSTILL_DELAY_TIME.
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25050	Axe %1 Surveillance du contour
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche

Description :	Pour chaque point intermédiaire de l'interpolation (valeur de consigne) d'un axe, le NCK calcule la valeur réelle qui devrait être le résultat d'un modèle interne. Si cette valeur réelle calculée diffère de la valeur réelle effective de la machine d'une valeur supérieure à la valeur qui figure dans le PM36400 \$MA_CONTOUR_TOL, le programme est interrompu et l'alarme est signalée. L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. - Contrôler la tolérance dans le PM36400 \$MA_CONTOUR_TOL : vérifier s'il a été prévu une trop petite valeur. - Contrôler l'optimisation du régulateur de position facteur Kv dans le PM32200 \$MA_POSCTRL_GAIN), et vérifier si l'axe suit la valeur de consigne prescrite sans dépassement. Sinon il faut améliorer l'optimisation du régulateur de vitesse de rotation ou réduire le facteur Kv. - Amélioration de l'optimisation du régulateur de vitesse de rotation. - Contrôler la mécanique (mobilité, masses en rotation).
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25060 Axe %1 Limitation de la consigne de vitesse de rotation

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	La vitesse de rotation de consigne a dépassé sa limite supérieure plus longtemps que cela n'est autorisé. La vitesse maximale de rotation de consigne est limitée, en pourcentage, avec le paramètre machine spécifique à l'axe PM 36210 \$MA_CTRL_OUT_LIMIT. La valeur de 100 % correspond à la vitesse de rotation nominale du moteur et, de ce fait, à la vitesse rapide (valeur par défaut : 110 % pour la 840D). Avec SINAMICS : Le paramètre d'entraînement p1082 a lui aussi une action restrictive. Des dépassements de courte durée sont tolérés s'ils n'excèdent pas le temps autorisé indiqué dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM 36220 \$MA_CTRL_OUT_LIMIT_TIME. Durant cette période, la valeur de consigne est limitée à la valeur maximale réglée (PM 36210 \$MA_CTRL_OUT_LIMIT). L'alarme peut être reconfigurée avec le PM 11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Si le régulateur de vitesse est réglé correctement et que les conditions d'usinage sont normales, cette alarme ne doit pas survenir. - Contrôler les valeurs réelles : dureté localisée du chariot, chute de la vitesse de rotation à cause d'un à-coup de couple lors du contact pièce/outil, choc contre un obstacle fixe, etc. - Contrôler le sens d'asservissement de position : l'axe poursuit-il sa course de manière incontrôlée ?
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25070 Axe %1 Dérive trop élevée

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description :	Uniquement pour les entraînements analogiques : La valeur maximale admissible de la dérive (valeur interne intégrée de la compensation automatique de la dérive) a été dépassée lors de la dernière compensation ! La valeur maximale admissible est définie dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM36710 \$MA_DRIFT_LIMIT. La dérive n'est en soi pas limitée. Compensation automatique de la dérive : PM36700 \$MA_DRIFT_ENABLE=1 Lorsque les axes sont à l'arrêt, l'écart entre la position réelle et la position de consigne (dérive) est vérifiée cycliquement durant la période d'appel de l'interpolateur et est compensée automatiquement à zéro en intégrant lentement une valeur de dérive interne. Compensation manuelle de la dérive : PM36700 \$MA_DRIFT_ENABLE=0 Un décalage statique par rapport à la consigne de vitesse de rotation peut être ajouté dans le paramètre machine PM36720 \$MA_DRIFT_VALUE. Ce décalage n'entre pas dans la surveillance de la dérive puisqu'il agit comme un décalage d'origine de la tension.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. La compensation automatique de la dérive étant désactivée, régler de nouveau la compensation de la dérive de l'entraînement jusqu'à ce que l'écart de traînage soit pratiquement égal à zéro. Puis réactiver la compensation automatique de la dérive pour compenser les variations dynamiques de la dérive (effets d'échauffement).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

25080	Axe %1 Surveillance du positionnement
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Pour les blocs dans lesquels un "arrêt précis" est actif, l'axe doit avoir atteint la fenêtre d'arrêt précis avant l'écoulement du temps de positionnement inscrit dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM 36020 \$MA_POSITIONING_TIME. Arrêt précis grossier : PM 36000 \$MA_STOP_LIMIT_COARSE Arrêt précis fin : PM 36010 \$MA_STOP_LIMIT_FINE L'alarme peut être reconfigurée avec le PM 11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Contrôlez si les limites d'arrêt précis (grossier et fin) correspondent aux capacités dynamiques des axes, sinon les augmenter - éventuellement en combinaison avec le temps de positionnement dans le PM 36020 \$MA_POSITIONING_TIME. Vérifier le régulateur de vitesse de rotation/l'optimisation du régulateur de position ; choisir une amplification aussi grande que possible. Vérifier le réglage du facteur Kv (PM 32200 \$MA_POSCTRL_GAIN), l'augmenter le cas échéant.
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25100	Axe %1 Commutation du système de mesure impossible
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche

Description :	Les conditions préalables à la commutation demandée du capteur de mesure sont absentes 1. Le nouveau capteur sélectionné doit être activé : DB380x DBX1.5 / 1.6 = 1 (Système de mesure de position 1/2) 2. La différence de valeur réelle entre les deux capteurs est supérieure à la valeur inscrite dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM36500 \$MA_ENC_CHANGE_TOL (tolérance maximale lors d'une commutation de valeur réelle de position). En fonction des signaux d'interface CN/AP : DB380x DBX1.5 (Système de mesure de position 1) et DB380x DBX1.6 (Système de mesure de position 2), le système de mesure concerné est activé, ce qui signifie que l'asservissement de position s'effectue désormais avec ce système de mesure. L'autre système de mesure passe en fonctionnement en poursuite. Si les deux signaux d'interface sont à "1", seul le 1er système de mesure est actif ; si les deux signaux d'interface sont à "0", l'axe est stationné. La commutation a lieu dès le changement des signaux d'interface, même lorsqu'un déplacement s'effectue dans l'axe !
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Lors de la prise de référence du capteur actif de position réelle, le système de valeur réelle du capteur inactif est, une fois la phase 3 achevée, lui aussi placé sur la même coordonnée du point de référence. Un écart de position ultérieur entre les deux systèmes de valeurs réelles ne peut avoir été provoqué que par un défaut du capteur ou un décalage mécanique entre les capteurs. - Contrôler les signaux des capteurs, les câbles de valeurs réelles, les connecteurs. - Contrôler la fixation mécanique (décalage de la tête de mesure, torsion mécanique possible). - Augmenter le PM 36500 \$MA_ENC_CHANGE_TOL. L'exécution du programme ne peut pas se poursuivre. Celui-ci doit être interrompu par RESET, puis l'exécution du programme peut être reprise par un Départ CN, éventuellement au point d'interruption après une recherche de bloc avec/ sans calcul).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25105 Axe %1 Les systèmes de mesure fournissent des valeurs différentes

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Les deux systèmes divergent, c.-à-d. que la différence des valeurs réelles des deux systèmes de mesure est supérieure à la tolérance correspondante dans le PM36510 \$MA_ENC_DIFF_TOL. Ne peut apparaître que si les deux systèmes de mesure sont actifs (PM30200 \$MA_NUM_ENCS = 2) et ont fait leur prise de référence. L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Activer les paramètres machine et vérifier codeur activé. Vérifier paramètre machine pour tolérance du capteur (PM36510 \$MA_ENC_DIFF_TOL).
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25110 Axe %1 Capteur sélectionné inexistant

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Le capteur sélectionné ne coïncide pas avec le nombre maximal de capteurs inscrit dans le PM 30200 \$MA_NUM_ENCS ; cela signifie que le 2ème capteur n'existe pas.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Introduire dans le PM30200 \$MA_NUM_ENCS ("Nombre de capteurs") le nombre de capteurs de valeurs réelles utilisés pour cet axe.

Valeur introduite 0 : axe sans capteur -> par ex. broche

Valeur introduite 1 : axe avec capteur -> réglage par défaut

Valeur introduite 2 : axe avec 2 capteurs -> par ex. système de mesure

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

25200 Axe %1 Bloc de paramètres requis inadmissible

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Pour l'asservissement de position, un nouveau bloc de paramètres dont le numéro se situe en dehors de la limite admissible a été requis.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler les signaux d'interface spécifiques à l'axe / la broche DB380x DBX9.0 - .2 (Sélection du bloc de paramètres servo A, B, C).

- Un bloc de paramètres comprend les paramètres machine :

- PM31050 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM [n]

- PM31060 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA [n]

- PM32200 \$MA_POSCTRL_GAIN [n]

- PM32800 \$MA_EQUIV_CURRCTRL_TIME [n]

- PM32810 \$MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME [n]

- PM32910 \$MA_DYN_MATCH_TIME [n]

- PM36200 \$MA_AX_VELO_LIMIT [n]

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25201 Axe %1 Défaut d'entraînement

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Avec PROFIdrive :

L'entraînement signale un défaut grave qui l'empêche de passer à l'état Prêt à fonctionner. La cause précise du défaut peut être déterminée en interprétant les autres alarmes d'entraînement qui ont été signalées (il peut s'avérer nécessaire d'activer ces alarmes de diagnostic en paramétrant les PM DRIVE_FUNCTION_MASK, PROFIBUS_ALARM_ACCESS etc.) :

Alarme 380500 ou 380501 (ou transposition en conséquence des numéros d'alarme dans la page IHM).

L'alarme peut être reconfigurée par le PM 11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction : GMFC pas prêt.

La CN passe en poursuite.

Canal pas prêt.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en cas d'alarme.

Canal pas prêt.

Remède : Interprétation des alarmes d'entraînement énoncées ci-dessus.

Poursuite du programme : Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25202 Axe %1 Attente de l'entraînement

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description :	Groupement d'erreurs entraînement (auto-effacement).
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	PROFIdrive uniquement : En attente de l'entraînement. Cette alarme détecte des problèmes similaires à l'alarme 25201 (voir sous ce numéro). L'alarme est maintenue au moment du démarrage lorsque la communication avec l'entraînement ne se fait pas (p. ex. si le connecteur PROFIBUS n'est pas enfiché). Dans les autres cas l'alarme est émise brièvement puis remplacée par l'alarme 25201 après écoulement d'une temporisation interne si le problème perdure.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

25220	Axe %1 Rapport de transmission modifié lors du déblocage ESR
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Etant donné que la modification du rapport de transmission a un effet sur le trajet de retrait à parcourir par l'entraînement, le rapport de transmission ne doit pas être modifié aux moments suivants : - entre la dernière programmation du trajet de retrait avec ESRR et le déblocage d'ESR - à partir du déblocage d'ESR Les paramètres machine suivants définissent les rapports de transmission d'un axe : PM31050 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM PM31060 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA PM31064 \$MA_DRIVE_AX_RATIO2_DENOM PM31066 \$MA_DRIVE_AX_RATIO2_NUMERA Pendant les périodes mentionnées ci-dessus, le rapport de transmission de doit pas être modifié, par ex. suite à une commutation du jeu de paramètres.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Lors de l'absence de déblocage ESR : - Modifier le rapport de transmission avant la programmation du trajet de retrait avec ESRR ou - Reprogrammer le trajet de retrait avec ESRR après la modification du rapport de transmission Procéder ensuite à un nouveau déblocage ESR.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26000	Axe %1 Surveillance du blocage
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	L'axe bloqué a été poussé hors de sa position de consigne. L'écart admissible est défini dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM 36050 \$MA_CLAMP_POS_TOL. Le blocage d'un axe est activé par le signal d'interface spécifique à l'axe : DB380x DBX2.3(Blocage en cours). L'alarme peut être reconfigurée avec le PM 11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Déterminer l'écart de position par rapport à la position de consigne et, en fonction de cela, soit augmenter la tolérance admissible dans le PM, soit veiller à améliorer mécaniquement le blocage (p. ex. augmenter la pression de blocage).

Poursuite du programme : Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26001 **Axe %1 Erreur de paramétrage : compensation frottement**

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Le paramétrage de la caractéristique d'adaptation dans la compensation des défauts de transition entre quadrants est interdit étant donné que la valeur d'accélération 2 (PM32560 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL2 ne se situe pas entre la valeur d'accélération 1 (PM32550 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL1) et la valeur d'accélération 3 (PM32570 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL3).

L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction :
GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Contrôler les paramètres de réglage de la compensation des défauts de transition entre quadrants (compensation de frottement), éventuellement désactiver la compensation avec le PM32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE.

Poursuite du programme : Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26002 **Axe %1 Codeur %2 Erreur de paramétrage : nombre de traits du codeur**

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = numéro de capteur

Description :

1. Système de mesure rotatif (PM31000 \$MA_ENC_IS_LINEAR[] == FALSE)
Le nombre de traits réglé dans le PM31020 \$MA_ENC_RESOL[] ne coïncide pas avec celui inscrit dans le paramètre machine (PROFIdrive : p979) ou l'un des deux est nul !
2. Système de mesure absolu avec interface EnDat (PM30240 \$MA_ENC_TYPE[] == 4)
Dans le cas des codeurs absolus, il y a en plus contrôle de cohérence de la résolution de la piste incrémentale et absolue fournie par le variateur.
Avec les entraînements PROFIdrive :
cf. paramètre d'entraînement p979 (ainsi que d'autres paramètres internes à l'entraînement et spécifiques au constructeur dans la documentation fournie avec l'entraînement) ou les images des PM CN \$MA_ENC_RESOL, \$MA_ENC_PULSE_MULT, \$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO, etc.
Les conditions de déclenchement de cette alarme sont les suivantes :
* Nombre de traits dans l'entraînement != \$MA_ENC_RESOL
* La normalisation / résolution élevée des interfaces PROFIdrive dans p979 n'est pas autorisée (facteur de décalage admis 0...30 bits)
* Dans le cas des codeurs absolus : Les formats d'interface dans p979 pour l'information absolue et incrémentale ne concordent pas (autrement dit : la position absolue dans XIST2 est fournie avec une résolution trop basse afin de permettre une reconstruction complète de la position)
* Cas des codeurs absolus rotatifs montés après un réducteur (et extension de la plage de déplacement \$MA_ENC_ABS_BUFFERING) : le format de position absolue (dans Gx_XIST2) suffit pour la reconstruction de la position par une mise hors tension selon la condition suivante : \$MA_ENC_RESOL*\$MA_ENC_PULSE_MULT*\$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO ne doit pas être inférieur à 2**32. Dans ce dernier cas, l'alarme peut être évitée en augmentant \$MA_ENC_PULSE_MULT (ou le paramétrage correspondant côté entraînement, par ex. p418/419 pour SINAMICS) ou (si les conditions requises sont réunies) en désactivant l'extension de la plage de déplacement - cf. \$MA_ENC_ABS_BUFFERING

Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Adaptez les paramètres machine. Dans le cas de capteurs absolus, il serait bon d'analyser les alarmes émanant du variateur qui laissent à penser qu'il s'agit d'un problème de capteur. Elles peuvent signaler un renseignement incorrect des PM 1022 \$MD_ENC_ABS_RESOL_MOTOR / PM 1032 \$MD_ENC_ABS_RESOL_DIRECT par des valeurs lues directement par le variateur sur le codeur.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26003 **Axe %1 Erreur de paramétrage : pas de la vis de transmission**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Le pas de la vis à billes / à filetage trapézoïdal réglé dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM 31030 \$MA_LEADSCREW_PITCH est zéro. L'alarme peut être reconfigurée avec le PM 11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Déterminer le pas de la vis à billes (indication du constructeur de la machine ou mesure du pas après dépose du capot de la broche) et l'inscrire dans le PM31030 : \$MA_LEADSCREW_PITCH (la plupart du temps 10 ou 5 mm/tr).
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26004 **Axe %1 Codeur %2 Erreur de paramétrage : espacement des traits de règle**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = numéro de capteur
Description :	La période du réseau de la règle paramétrée dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM31010 \$MA_ENC_GRID_POINT_DIST est zéro ou diffère des paramètres d'entraînement correspondants. Pour une meilleure compréhension du contexte, cf. explications données pour l'alarme 26002 (concernant des capteurs rotatifs). L'alarme peut être reconfigurée avec le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Inscrire la période du réseau de la règle selon les indications du constructeur de la machine (ou du constructeur du dispositif de mesure) dans le PM 31010 \$MA_ENC_GRID_POINT_DIST.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26005 **Axe %1 Erreur de paramétrage : facteur de sortie**

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Avec entraînements analogiques :

Le facteur de sortie de la consigne de vitesse de rotation analogique qui est réglé dans le paramètre machine PM32250 \$MA_RATED_OUTVAL ou PM32260 \$MA_RATED_VELO est zéro.

Le facteur de sortie utile sur l'interface des consignes de vitesse de rotation est zéro :

a. Le PM32260 \$MA_RATED_VELO est nul, bien que la prescription d'une valeur de référence pour la normalisation soit nécessaire sur la base du réglage du PM32250 \$MA_RATED_OUTVAL > 0.

b. Le paramètre de normalisation correspondant côté entraînement est nul, invalide, illisible ou indisponible, bien qu'un réglage de normalisation automatique de l'interface ait été sélectionné avec le PM32250 \$MA_RATED_OUTVAL = 0.

Le paramètre d'entraînement déterminant pour la normalisation n'est pas prescrit par PROFIdrive mais est spécifique au constructeur (cf. documentation fournie avec l'entraînement ; avec SINAMICS : p2000).

L'alarme peut être reconfigurée avec le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction : GMFC pas prêt.

La CN passe en poursuite.

Canal pas prêt.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en cas d'alarme.

Canal pas prêt.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Inscrire dans le PM32250 \$MA_RATED_OUTVAL la valeur assignée de la tension de sortie [%] de la valeur maximale de consigne (10 V) à laquelle la vitesse de rotation assignée du moteur en [degrés/s] doit être atteinte (PM32260 \$MA_RATED_VELO).

Poursuite du programme : Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26006 **Axe %1 Capteur %2 Type de capteur/type de sortie %3 impossible**

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

%2 = numéro de capteur

%3 = type de capteur/type de sortie

Description : Tous les types de capteurs ou de sorties ne sont pas possibles sur chaque variante de commande ou d'entraînement.

Réglages admis :

PM30240 \$MA_ENC_TYPE

= 0 Simulation

= 1 Capteur incrémental sans électronique de conformation (PROFIdrive)

= 4 Capteur absolu (tous les capteurs absolus supportés côté entraînement avec PROFIdrive)

PM30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE

= 0 Simulation

= 1 Standard (entraînements PROFIdrive)

L'alarme peut être reconfigurée avec le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction : GMFC pas prêt.

La CN passe en poursuite.

Canal pas prêt.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Suspension programme en cas d'alarme.

Canal pas prêt.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Contrôler les paramètres machine PM30240 \$MA_ENC_TYPE et/ou PM30130 \$MA_CTRL_OUT_TYPE et les corriger.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26007 **Axe %1 QFK : incrément grossier erroné**

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description : L'incrément grossier de la QFK doit se situer dans la plage 1 <= incrément grossier <= valeur maximale du PM18342 \$MN_MM_QEC_MAX_POINTS (actuellement 1025) parce qu'un plus grand nombre de valeurs fait exploser l'emplacement mémoire.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Adapter la variable de système \$AA_QEC_COARSE_STEPS en conséquence.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26008 **Axe %1 QFK : incrément fin erroné**

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description : L'incrément fin de la QFK \$AA_QEC_FINE_STEPS doit se situer dans la plage 1 <= incrément fin <= 16, étant donné que cette grandeur influence le temps de calcul de la QFK.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Adapter la variable de système \$AA_QEC_FINE_STEPS en conséquence.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26009 **Axe %1 QFK : dépassement de la capacité mémoire**

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Le produit des données \$AA_QEC_COARSE_STEPS+1 et \$AA_QEC_FINE_STEPS ne doit pas dépasser le nombre de points de la caractéristique (PM38010 \$MA_MM_QEC_MAX_POINTS). En présence d'une caractéristique liée au sens, ce critère vaut pour $2 * (\$AA_QEC_COARSE_STEPS + 1) * \$AA_QEC_FINE_STEPS$!

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Soit augmenter PM38010 \$MA_MM_QEC_MAX_POINTS soit réduire \$AA_QEC_COARSE_STEPS et/ou \$AA_QEC_FINE_STEPS.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26010 **Axe %1 QFK : caractéristique d'accélération erronée**

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description : \$AA_QEC_ACCEL_1/2/3 : La caractéristique d'accélération est subdivisée en 3 zones. Pour chacune des zones, une quantification différente des rapports d'accélération s'applique. Les valeurs par défaut ne doivent être modifiées que lorsque la compensation dans ces zones d'accélération est insuffisante.
Les valeurs par défaut valent :
- \$AA_QEC_ACCEL_1 : environ 2 % de l'accélération maximale (\$AA_QEC_ACCEL_3),
- \$AA_QEC_ACCEL_2 : environ 60 % de l'accélération maximale (\$AA_QEC_ACCEL_3),
- \$AA_QEC_ACCEL_3 : l'accélération maximale (PM 32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL).

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Introduire correctement les valeurs :
 $0 < \$AA_QEC_ACCEL_1 < \$AA_QEC_ACCEL_2 < \$AA_QEC_ACCEL_3$.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26011	Axe %1 QFK : durées de mesure erronées
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	\$AA_QEC_MEAS_TIME_1/2/3: durée de mesure pour déterminer le critère d'erreur. La durée de mesure commence lorsque le critère d'activation de la valeur de compensation est satisfait (la vitesse de consigne change de signe). La fin est déterminée par les valeurs inscrites dans des paramètres machine. En règle générale, les trois zones de la caractéristique requièrent des durées de mesure différentes. Les préréglages ne doivent être modifiés qu'en cas de problème. Les trois données s'appliquent chaque fois pour les trois zones d'accélération correspondantes. 1. \$AA_QEC_MEAS_TIME_1 indique la durée de mesure (pour la détermination du critère d'erreur) pour des accélérations comprises entre 0 et \$AA_QEC_ACCEL_1. 2. \$AA_QEC_MEAS_TIME_2 indique la durée de mesure dans la zone de \$AA_QEC_ACCEL_1 à \$AA_QEC_ACCEL_2. 3. \$AA_QEC_MEAS_TIME_3 indique la durée de mesure dans la zone de \$AA_QEC_ACCEL_2 à \$AA_QEC_ACCEL_3 et au-delà.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Introduire correctement les valeurs : $0 < \$AA_QEC_MEAS_TIME_1 < \$AA_QEC_MEAS_TIME_2 < \$AA_QEC_MEAS_TIME_3$.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
26012	Axe %1 QFK : commande anticipatrice inactive
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Le critère de défaut destiné à déterminer le défaut aux transitions entre quadrants requiert une commande anticipatrice correctement réglée. L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).
Réaction :	GMFC pas prêt. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Visualisation de l'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Activer la commande anticipatrice et la régler correctement.
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
26014	Axe %1 Paramètre machine %2 Valeur inadmissible
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
Description :	Le paramètre machine contient une valeur incorrecte.
Réaction :	CN pas prête. La CN passe en poursuite. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Introduire une valeur correcte et effectuer une mise hors tension puis sous tension de la CN.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
26015	Axe %1 Paramètre machine %2[%3] Valeur inadmissible
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = chaîne de caractères : descripteur de PM %3 = Indice : indice table PM

Description :	Le paramètre machine contient une valeur incorrecte.
Réaction :	CN pas prête. La CN passe en poursuite. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Introduire une valeur correcte et effectuer une mise hors tension puis sous tension de la CN.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26016 **Axe %1 Paramètre machine %2 Valeur inadmissible**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
Description :	Le paramètre machine contient une valeur incorrecte.
Réaction :	CN pas prête. La CN passe en poursuite. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Introduire une valeur correcte et effectuer un Reset.
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26017 **Axe %1 Paramètre machine %2[%3] Valeur inadmissible**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = chaîne de caractères : descripteur de PM %3 = indice : tableau PM
Description :	Le paramètre machine contient une valeur incorrecte.
Réaction :	CN pas prête. La CN passe en poursuite. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Introduire une valeur correcte et effectuer un Reset.
Poursuite du programme :	Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26018 **Axe %1 Sortie de la valeur consigne d'entraînement %2 utilisée plusieurs fois**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = numéro d'entraînement
Description :	L'affectation de consigne a été faite plusieurs fois de manière identique. Le PM 30110 \$MA_CTRL_OUT_MODULE_NR contient la même valeur pour différents axes. PROFIdrive : Les PM mentionnés contiennent les mêmes valeurs pour différents axes ou bien différentes entrées dans \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contiennent les mêmes valeurs.

Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Éviter la double affectation de mise en correspondance de consigne en corrigeant PM30110 \$MA_CTRLOUT_MODULE_NR. Il faut en outre vérifier le type de bus sélectionné PM30100 \$MA_CTRLOUT_SEGMENT_NR.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26019 **Axe %1 Capteur %2 Mesure impossible avec cette carte de régulation**

Paramètres :	%1 = numéro d'axe CN %2 = numéro de capteur
Description :	Si le PM13100 \$MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8] contient une valeur différente de zéro, la commande a trouvé au moins une carte de régulation qui ne soutient pas la mesure. À partir du programme pièce, la mesure a été programmée pour l'axe correspondant.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Modifier, si possible, le mouvement de mesure de telle sorte que l'axe concerné ne doive plus se déplacer, et ne plus programmer non plus cet axe dans le bloc MEAS. Une valeur de mesure pour cet axe ne peut alors plus être interrogée. Sinon remplacer la carte de régulation par une autre qui soutienne la mesure. Voir à cet effet PM13100 \$MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8].
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26020 **Axe %1 Capteur %2 Défaut matériel %3 lors de la réinitialisation du capteur**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = numéro de capteur %3 = code fin de défaut
Description :	Défaut lors de l'initialisation du capteur ou de l'accès du capteur.
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Référencer à nouveau les axes de ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme. Canal pas prêt.
Remède :	Informez le personnel/le service après-vente habilité. Supprimer le défaut matériel ; remplacer éventuellement le capteur.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26022 **Axe %1 Capteur %2 Mesure impossible avec capteur simulé**

Paramètres :	%1 = numéro d'axe CN %2 = numéro de capteur
---------------------	--

Description :	Une alarme survient s'il faut mesurer sans capteur physique (capteur simulé).
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	- Informer le personnel/le service après-vente habilité. - Modifier, si possible, le mouvement de mesure de telle sorte que l'axe concerné ne doive plus se déplacer et ne plus programmer non plus cet axe dans le bloc MEAS. Une valeur de mesure pour cet axe ne peut alors plus être interrogée. - Veiller à ce qu'il ne soit pas fait de mesure avec des capteurs simulés. (PM30240 \$MA_ENC_TYPE).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26024 **Axe %1 Paramètre machine %2 Valeur adaptée**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
Description :	Le paramètre machine contient une valeur invalide. Celle-ci a donc été corrigée en interne par le logiciel.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Contrôler le PM.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26025 **Axe %1 Paramètre machine %2[%3] Valeur adaptée**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = chaîne de caractères : descripteur de PM %3 = Indice : indice table PM
Description :	Le paramètre machine contient une valeur invalide. Celle-ci a donc été corrigée en interne par le logiciel.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Contrôler le PM.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26026 **Axe %1 Paramètre d'entraînement SINAMICS P2038 Valeur illicite**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Entraînements SINAMICS uniquement : Le mode Interface qui est réglé avec le paramètre d'entraînement P 2038 ne figure pas sur SIMODRIVE 611 universal. L'alarme peut être désactivée avec PM13070 \$MN_DRIVE_FUNCTION_MASK - Bit 15. Tenir cependant compte des points suivants : - L'affectation des bits qui est spécifique à la machine peut différer dans les mots de commande et les mots d'état. - Les blocs de données d'entraînement peuvent être créés librement et il n'est pas nécessaire de les sous-diviser en groupes de 8 (pour plus de détails, voir le manuel de mise en service SINAMICS). L'affectation des paramètres des moteurs 2-4 pourrait être erronée.
Réaction :	CN pas prête. La CN passe en poursuite. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.

Remède :

- Régler P2038 = 1 ou
- régler P0922 = 100...199 ou
- mettre bit 15 à 1 dans PM13070 \$MN_DRIVE_FUNCTION_MASK (tenir compte des conditions citées plus haut) et effectuer respectivement un PowerOn.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26027 Axe %1 Le mode Raideur des splines (Stiffness) n'est pas disponible (%2)

Paramètres :

- %1 = nom d'axe, numéro de broche
- %2 = Identificateur fin

Description : Le mode Raideur des splines (Stiffness) n'est pas disponible.

Codage fin :

- Bit 0 – Absence du bloc fonctionnel SINAMICS (voir P0108)
- Bit 1 – Régler un télégramme \$MN_DRIVE_TELEGRAMM_TYPE qui supporte la fonctionnalité Splines (par ex. télégramme 136)
- Régler bit 2 - \$MA_VELO_FFW_WEIGHT = 100%
- Régler bit 3 - \$MA_FIPO_TYPE = 2
- Régler bit 4 - \$MA_FFW_MODE = 3 ou 4
- Régler bit 5 - \$MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO = 1

Réaction :

- CN pas prête.
- La CN passe en poursuite.
- GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
- Blocage départ programme dans ce canal.
- Les signaux d'interface sont mis à 1.
- Visualisation de l'alarme.
- Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Régler \$MA_SPLINES_CONTROL_CONFIG=0 ou consulter le code d'erreur fin et transposer.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26030 Axe %1 Capteur %2 Position absolue perdue

Paramètres :

- %1 = nom d'axe, numéro de broche
- %2 = numéro de capteur

Description :

- La position absolue du capteur absolu a été déclarée non valable, car
- il a été détecté un changement dans le rapport de boîte entre le capteur et l'usinage lors du changement de bloc de paramètres ou
- il y a eu un changement de capteur (le numéro de série du capteur absolu a changé, cf. PM34230 \$MA_ENC_SERIAL_NUMBER et paramètres spécifiques à l'entraînement).

Réaction :

- GMFC pas prêt.
- La CN passe en poursuite.
- Canal pas prêt.
- Blocage départ programme dans ce canal.
- Référencer à nouveau les axes de ce canal.
- Les signaux d'interface sont mis à 1.
- Visualisation de l'alarme.
- Suspension programme en cas d'alarme.
- Canal pas prêt.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente compétent. Procéder à une nouvelle prise de référence / une nouvelle synchronisation du capteur absolu ; monter le capteur absolu du côté de la charge ; le configurer correctement (p. ex. PM 31040 \$MA_ENC_IS_DIRECT).

Poursuite du programme : Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26031 **Axe %1 Erreur de configuration maître-esclave**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Cette alarme sera sortie si un axe machine a été configuré à la fois en maître et en esclave. Tout axe accouplé par maître-esclave doit être exploité soit en maître ou soit en esclave.
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	- Vérifier et le cas échéant corriger les paramètres machine de tous les axes accouplés : - PM 37250 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD - PM 37252 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26032 **[Canal %1:] Axe %2 Maître-Esclave non configurés**

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	Du fait du manque de configuration, le couplage maître-esclave n'a pas pu être activé.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Vérifier la configuration actuelle du couplage maître-esclave. La configuration peut être modifiée avec l'instruction MASLDEF ou les paramètres machine MD 37250 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD et PM 37252 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26040 **Axe %1 Paramétrage de codeur PM %2[%3] a été adapté**

Paramètres :	%1 = Numéro d'axe %2 = descripteur paramètre machine %3 = indice de paramètre machine
Description :	Le paramétrage de capteur lu par l'entraînement dans P979 ne concorde pas, dans le PM affiché, avec la programmation NCK. Le PM NCK correspondant a été adapté en conséquence.
Réaction :	CN pas prête. La CN passe en poursuite. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	PowerOn requis. Cette alarme ne survient que si le PM CN contient un réglage différent du paramètre d'entraînement.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26050	Axe %1 Changement de jeu de paramètres de %2 à %3 impossible
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = indice : jeu de paramètres actuel %3 = indice : nouveau jeu de paramètres
Description :	Le changement de jeu de paramètres ne peut pas se faire sans discontinuité. La cause provient du contenu du jeu de paramètres à activer, par ex. des facteurs différents du réducteur.
Réaction :	La CN passe en poursuite. Réaction d'alarme locale. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Même en présence d'un paramétrage différent des facteurs de réduction de charge, le changement de jeu de paramètres est exécuté sans alarme dans les cas suivants avec le PM 31060 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA et le PM 31050 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM : 1. lorsqu'il n'y a pas d'asservissement de position activé (par ex. en poursuite ou avec une broche en asservissement de vitesse). 2. lorsqu'il y a asservissement de position avec le capteur direct. 3. lorsqu'il y a asservissement de position avec le capteur indirect (la valeur calculée pour la différence des positions de charge ne doit pas excéder la valeur figurant dans le PM 36500 \$MA_ENC_CHANGE_TOL.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
26051	[Canal %1:] Dans bloc %2 un stop imprévisible a été grillé en contournage
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'interpolation tangentielle ne s'est pas arrêtée au changement de bloc comme elle l'aurait dû, mais décélère seulement dans le bloc suivant pour s'immobiliser. Cette erreur survient quand l'arrêt au changement de bloc n'a pas été planifié par l'interpolation tangentielle, ou quand il n'a pas été reconnu suffisamment tôt. Quand PM35500 \$MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START > 0, il se peut que l'AP ait modifié la vitesse de rotation de la broche et que l'usinage soit obligé par conséquent d'attendre que la broche réintègre de nouveau la plage de consigne ; il se peut aussi qu'une action synchrone soit à terminer avant la poursuite de l'interpolation tangentielle. Cette alarme n'est générée que si PM11400 \$MN_TRACE_SELECT = 'H400' a été activé. Normalement, le déclenchement de l'alarme est supprimé. - PM11400 \$MN_TRACE_SELECT est protégé par un mot de passe SIEMENS.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	PM 35500 \$MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START = 1. Programmer G09 avant le bloc signalé dans l'alarme afin que l'interpolation tangentielle s'arrête tel que cela a été planifié.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
26052	[Canal %1:] Dans bloc %2 : vitesse tangentielle trop élevée pour sortie des fonctions auxiliaires
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'alarme survient généralement dans un bloc contenant une sortie de fonction auxiliaire pendant le déplacement. Dans ce cas, l'acquiescement de la fonction auxiliaire s'est fait attendre plus longtemps que prévu. L'alarme survient aussi quand des irrégularités internes à la commande bloquent le contournage de façon imprévisible (G64, G641, ...). L'interpolation tangentielle s'immobilise brutalement à la fin du bloc signalé (arrêt générateur). L'alarme 21620 est fréquemment déclenchée comme alarme consécutive. Si ce n'est pas le cas, la trajectoire est relancée après le changement de bloc.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.

Remède :

- Le temps pris en compte pour la sortie de fonction auxiliaire en cours de déplacement est fourni par l'AP dans la plupart des systèmes. Sinon, c'est le PM 10110 \$MN_PLC_CYCLE_TIME_AVERAGE qui est utilisé pour cela.
- D'une manière générale, il est possible d'éviter l'alarme en programmant G09 dans le bloc signalé. L'interpolation tangentielle s'arrête alors brièvement en fin de bloc.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26053 [Canal %1:] Bloc %2 Problème d'interpolation dans fonction d'anticipation LookAhead (module %3, identifiant %4)

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = Numéro du bloc, étiquette
- %3 = Code module
- %4 = code d'erreur

Description : Défaut de synchronisme entre interpolation et préparation.

Réaction :

- Arrêt interpréteur.
- Réaction d'alarme locale.
- Blocage départ programme dans ce canal.
- Les signaux d'interface sont mis à 1.
- Visualisation de l'alarme.
- Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Veuillez contacter Siemens.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26054 [Canal %1:] Bloc %2 Avertissement concernant l'interpolation dans la fonction d'anticipation LookAhead (module %3, problème %4)

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = Numéro du bloc, étiquette
- %3 = Code module
- %4 = code d'erreur

Description : La puissance de calcul ne suffit plus pour parcourir un profil de vitesse tangentielle régulier. De brusques chutes de vitesse peuvent se produire.

Réaction :

- Réaction d'alarme locale.
- Visualisation de l'alarme.
- Affichage de message.

Remède : Modifier le paramétrage. Augmenter la période d'appel de l'interpolateur.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26070 [Canal %1:] Axe %2 ne peut pas être contrôlé par l'AP, car le nombre max. est dépassé

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = nom d'axe, numéro de broche

Description : Une tentative a été faite de définir comme axes contrôlés par l'AP un nombre d'axes supérieur à ce qui est autorisé.

Réaction :

- Les signaux d'interface sont mis à 1.
- Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier et éventuellement corriger l'option 'Nombre d'axes contrôlés par l'AP' ou diminuer le nombre de demandes pour les axes contrôlés par l'AP.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26072	[Canal %1:] Axe %2 ne peut pas être contrôlé par l'AP
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	L'axe ne peut pas être défini comme axe contrôlé par l'AP. Dans un premier temps, l'axe ne peut pas être contrôlé par l'AP dans tous les états.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Définir l'axe comme axe neutre avec Release ou Waitp.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
26074	[Canal %1:] extinction du contrôle de l'AP de l'axe %2 non autorisée dans l'état actuel
Paramètres :	%1 = canal %2 = Axe, broche
Description :	L'AP ne peut restituer les droits de contrôle d'un axe au traitement de programme que si l'axe est à l'état READY.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Remettre à 1 le signal d'interface VDI "L'AP contrôle l'axe", activer un "reset axial" et répéter l'opération.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
26075	[Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 pas disponible pour le programme CN, car contrôlé exclusivement par l'AP
Paramètres :	%1 = canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Axe, broche
Description :	L'axe est contrôlé exclusivement par l'AP. Il n'est donc pas disponible pour le programme CN.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Ne pas laisser l'axe sous le contrôle exclusif de l'AP, ne l'y laisser que temporairement. Modification du PM 30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK, bit 4.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
26076	[Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 non disponible pour le programme CN, axe AP avec affectation fixe
Paramètres :	%1 = canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Axe, broche
Description :	L'axe est un axe AP affecté de manière fixe. Par conséquent, l'axe n'est pas disponible pour le programme CN.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Ne pas définir l'axe comme axe AP à affectation fixe. Modification du PM30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit5.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26077	[Canal %1:] Axe %2 pas disponible pour le programme CN, car contrôlé exclusivement par l'AP
Paramètres :	%1 = canal %2 = Axe, broche
Description :	L'axe est contrôlé exclusivement par l'AP. Il n'est donc pas disponible pour le programme CN.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Ne pas laisser l'axe sous le contrôle exclusif de l'AP, ne l'y laisser que temporairement. Modification du PM 30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK, bit 4.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
26078	[Canal %1:] Axe %2 non disponible pour le programme CN, axe AP avec affectation fixe
Paramètres :	%1 = canal %2 = Axe, broche
Description :	L'axe est un axe AP affecté de manière fixe. Par conséquent, l'axe n'est pas disponible pour le programme CN.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Ne pas définir l'axe comme axe AP à affectation fixe. Modification du PM30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit5.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
26100	Axe %1 Entraînement %2 Absence de signe de vie
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = numéro d'entraînement
Description :	Cas particulier : La sortie du numéro d'entraînement = 0 signale qu'il y a eu dépassement du temps imparti aux calculs au niveau de l'interpolateur IPO (voir aussi l'alarme 4240).
Réaction :	CN pas prête. La CN passe en poursuite. GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Redémarrer l'entraînement, vérifier le logiciel de l'entraînement.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
26101	Axe %1, Entraînement %2 ne communique pas
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = numéro d'entraînement
Description :	PROFIdrive uniquement : L'entraînement ne communique pas.

Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Référencer à nouveau les axes de ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	- Vérifier la configuration du bus. - Vérifier le coupleur (connecteur déconnecté, module optionnel inactif, etc.)
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26102 **Axe %1, Entraînement %2 Absence de signe de vie**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = numéro d'entraînement
Description :	PROFIdrive uniquement : Le signe de vie n'est plus actualisé par l'entraînement.
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Référencer à nouveau les axes de ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	- Vérifier le réglage de la fréquence (recommandation : par ex. PM10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY = 0.0) - Allonger éventuellement le temps de cycle. - Redémarrer l'entraînement. - Vérifier le logiciel de l'entraînement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26105 **Entraînement de l'axe %1 introuvable**

Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche
Description :	PROFIdrive uniquement : L'entraînement paramétré pour l'axe désigné n'a pas pu être trouvé. Un esclave PROFIBUS a été paramétré p. ex. dans la CN qui ne se trouve pas dans SDB type 2000.
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.

Remède :	Causes possibles : - Suite à une erreur, le PM 30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE est différent de 0 ; l'entraînement devrait être en réalité simulé (=0). - Le PM 30110 \$MA_CTRLOUT_MODULE_NR est erroné, c.-à-d. le numéro d'entraînement logique a été échangé par erreur et une valeur invalide figure dans le PM 13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS (voir point suivant) ou bien un numéro d'entraînement a été entré qui n'existe pas sur le bus (vérifier par ex. le nombre d'esclaves). - Le PM 13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contient des valeurs qui n'ont pas été configurées sur le PROFIBUS (qui ne figurent donc pas dans le type SDB 2000) ou bien les adresses des slots d'entrée et de sortie des entraînements n'ont pas été sélectionnés à l'identique lors de la configuration du PROFIBUS.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26106	Capteur %2 de l'axe %1 non identifié
Paramètres :	%1 = nom d'axe, numéro de broche %2 = numéro de capteur
Description :	PROFIdrive uniquement : Le capteur paramétré pour l'axe désigné n'a pas pu être identifié. Un esclave PROFIBUS a été paramétré p. ex. dans la CN mais il ne figure pas dans le SDB ou a été signalé comme matériel en défaut.
Réaction :	GMFC pas prêt. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Causes possibles : - Suite à une erreur, le PM 30240 \$MA_ENC_TYPE est différent de 0 ; le capteur devrait être en réalité simulé (=0). - Le PM 30220 \$MA_ENC_MODULE_NR est erroné, c.-à-d. le numéro d'entraînement logique a été échangé par erreur et une valeur invalide figure dans le PM 13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS (voir point suivant) ou bien un numéro d'entraînement a été entré qui n'existe pas sur le bus (vérifier par ex. le nombre d'esclaves). - Le PM 13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contient des valeurs qui n'ont pas été configurées sur le PROFIBUS (elles ne figurent donc pas dans le type SDB 2000) ou bien les slots d'entrée et de sortie des entraînements n'ont pas été sélectionnés à l'identique lors de la configuration du PROFIBUS. - Lors de la sélection du capteur, une erreur grave a été constatée au niveau du capteur (capteur défectueux, capteur déposé) de sorte qu'il est impossible de quitter l'état de stationnement (cette alarme est alors délivrée à la place de l'alarme 25000/25001 - pour les autres causes possibles consulter les informations données pour cette dernière alarme).
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26120	[Canal %1:] Axe %2, \$AA_ESR_ENABLE = 1 mais l'axe doit être mis à l'état NEUTRE.
Paramètres :	%1 = canal %2 = Axe, broche
Description :	Il s'agit de mettre à l'état NEUTRE un axe avec configuration ESR et \$AA_ESR_ENABLE[axe] = 1. Cependant, les axes neutres (sauf les axes individuels) ne peuvent pas exécuter un ESR.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Mettre \$AA_ESR_ENABLE[Achse] = 0, avant de mettre l'axe à l'état NEUTRE. Il n'est pas possible d'inhiber l'alarme avec PM11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26121	[Canal %1:] L'axe %2 est NEUTRE et \$AA_ESR_ENABLE doit être mis à 1.
Paramètres :	%1 = canal %2 = Axe, broche

Description :	Il ne faudrait pas mettre \$AA_ESR_ENABLE[Achse] = 1 pour des axes neutres (sauf axes individuels). Les axes neutres (sauf les axes individuels) ne peuvent pas exécuter un ESR.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Ne pas appliquer \$AA_ESR_ENABLE[Achse] = 1 aux axes neutres (sauf axes individuels). Il est possible d'inhiber l'alarme avec PM11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26122	[Canal %1:] Axe %2, \$AA_ESR_ENABLE = 1, la permutation d'axes n'est pas exécutée dans cet état.
Paramètres :	%1 = canal %2 = Axe, broche
Description :	Si \$AA_ESR_ENABLE[axe] = 1, la permutation d'axes n'est pas autorisée.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Avant la permutation d'axes, mettre \$AA_ESR_ENABLE[Achse] = 0.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce. Mettre \$AA_ESR_ENABLE[Achse] = 0.

26124	[Canal %1:] Axe %2, \$AC_ESR_TRIGGER a déclenché, mais l'axe est à l'état NEUTRE et ne peut exécuter aucun ESR.
Paramètres :	%1 = canal %2 = Axe, broche
Description :	Un ESR (\$AC_ESR_TRIGGER) spécifique au canal a été déclenché, mais un axe avec configuration ESR est à l'état NEUTRE au moment du déclenchement. Les axes neutres sont ignorés par ESR (sauf les axes individuels qui, cependant, ne réagissent qu'à \$AA_ESR_TRIGGER[Ax]).
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	\$AA_ESR_ENABLE[Achse] = 1 sollte nicht bei Neutralen Achsen gesetzt sein. L'alarme peut être inhibée par PM11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26126	[Canal %1 :] Bloc %2 Axe %3 : Impossible d'exécuter ESRR ou ESRS, code d'erreur %4
Paramètres :	%1 = canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Axe, broche %4 = Code d'erreur
Description :	Impossible d'écrire les données des commandes de programme pièce ESRR ou ESRS. Code d'erreur : 1 : l'axe indiqué n'est affecté à aucun entraînement. 2 : un ou plusieurs paramètres ESR ne sont pas disponibles dans le SINAMICS. 3 : l'écriture d'un ou de plusieurs paramètres ESR dans le SINAMICS a été empêchée.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède :	Code d'erreur : 1 : vérifier l'affectation des axes CN aux entraînements. 2 : un ou plusieurs paramètres ESR ne sont pas disponibles dans le SINAMICS. Vérifier l'affectation des axes CN aux entraînements. La programmation d'ESRR ou d'ESRS n'est possible que pour SINAMICS V4.4. Le module fonctionnel "Arrêt/retrait contrôlé par le variateur" n'est pas activé dans le SINAMICS. 3 : L'écriture d'un ou plusieurs paramètres ESR dans le SINAMICS a été empêchée. Activer la sortie d'autres alarmes d'info via PM11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 1 = 1.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce. L'écriture des données des commandes de programme pièce ESRR ou ESRS a été refusée. Vérifier la programmation Acquitter l'alarme par un Reset

26201	[Canal %1 :] Bloc %2 : L'élément de chaîne ROOT est introuvable
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Aucun élément de chaîne cinématique ayant le nom spécifié dans le paramètre machine PM 16800 \$MN_ROOT_KIN_ELEM_NAME n'a été trouvé. Ce défaut ne se produit pas si aucun élément de chaîne cinématique n'est défini, c.-à-d. lorsque toutes les variables système \$NK_NAME[n] sont vides.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le contenu du paramètre machine PM 16800 \$MN_ROOT_KIN_ELEM_NAME de telle sorte qu'il renvoie à un élément de chaîne cinématique existant ou adapter le nom de l'élément de chaîne cinématique au contenu du paramètre machine mentionné.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26211	[Canal %1 :] Bloc %2 : \$NK_SWITCH_INDEX[%3] est trop élevé.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Indice du maillon
Description :	Le contenu de \$NK_SWITCH_INDEX d'un élément de chaîne de type "SWITCH" doit être supérieur ou égal à -1 et inférieur au contenu du paramètre machine PM 18882 \$MN_MM_MAXNUM_KIN_SWITCHES.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Indiquer une valeur autorisée dans \$NK_SWITCH_INDEX.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26220	[Canal %1 :] Bloc %2: Type d'élément inconnu dans \$NK_TYPE[%3]
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Indice de la variable système

Description :	La variable système \$NK_TYPE contient un type d'élément qui n'est pas autorisé. Les types d'éléments autorisés sont les suivants (pas de différence entre minuscules et majuscules) : "OFFSET" "AXIS_LIN" "AXIS_ROT" "ROT_CONST" "SWITCH" Cette alarme se produit aussi lorsqu'il existe dans une chaîne cinématique un élément dont le type ne correspond pas au type de l'axe machine indiqué dans \$NK_NAME. Exemple : \$NK_TYPE contient le type "AXIS_LIN" et \$NK_AXIS contient la chaîne "C1", sachant que C1 est le descripteur d'axe d'un axe rotatif.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Utiliser un type autorisé.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26225 [Canal %1:] Bloc %2: Type de zone de protection invalide dans \$NP_PROT_TYPE[%4] de la zone de protection \$NP_PROT_NAME[%4] = %3.

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom de la zone de protection %4 = Indice de la zone de protection
Description :	Il a été indiqué un type de zone de protection invalide. Les seuls types de zone de protection admis sont les suivants : "MACHINE" "TOOL"
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Indiquer un type de zone de protection valide.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26229 [Canal %1:] Bloc %2: le type de l'élément de zone de protection d'outil \$NP_NAME[%5] = %3 auquel il est renvoyé dans \$NP_1ST_PROT[%6] est invalide

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom de l'élément de zone de protection %4 = Indice de l'élément de zone de protection Indice de la zone de protection d'outil
Description :	S'il est renvoyé avec \$NP_1ST_PROT à un élément de zone de protection indiqué de manière explicite dans une zone de protection d'outil, cet élément de zone de protection doit alors être de type "FRAME".
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Effacer l'entrée dans \$NP_1ST_PROT si un frame supplémentaire n'est pas nécessaire ou entrer \$NP_TYPE = "FRAME" dans l'élément de zone de protection auquel il est renvoyé.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26235	[Canal %1:] Bloc %2: Renvoi non admis dans %3[%4] à un élément consécutif d'un élément de zone de protection d'outil
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom de l'élément de zone de protection %4 = Indice de l'élément de zone de protection d'outil
Description :	Un zone de protection d'outil ne peut renvoyer qu'à un seul élément de zone de protection de type "FRAME" indiqué de manière explicite. Dans un tel élément, des renvois supplémentaires à des éléments consécutifs dans \$NP_ADD, \$NP_NEXT ou \$NP_NEXTP ne sont pas admis.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Effacer toutes les entrées dans \$NP_ADD, \$NP_NEXT ou \$NP_NEXTP dans l'élément de zone de protection d'outil indiqué de manière explicite.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
26237	[Canal %1 :] Bloc %2 : \$NP_CHAIN_ELEM[%4] = %3 renvoie à un élément de chaîne de type SWITCH.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom du maillon %4 = Indice de la zone de protection
Description :	La composante \$NP_CHAIN_ELEM de la zone de protection indiquée renvoie à un élément de chaîne de type "SWITCH". Les zones de protection ne doivent pas être fixées à des éléments de chaîne de ce type.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Indiquer une valeur autorisée dans \$NK_SWITCH_INDEX.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
26239	[Canal %1:] Bloc %2: la zone de protection %3 à laquelle il est renvoyé dans \$NP_ADD[%4] n'a pas le même type que la zone de protection de base
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom de la zone de protection à ajouter %4 = Indice de la zone de protection
Description :	La zone de protection qui doit être ajoutée à l'élément de zone de protection actuel n'a pas le même type que la zone de protection de base
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Modifier le type de la zone de protection à ajouter ou celui de la zone de protection de base (\$NP_PROT_TYPE) de façon à ce que les deux types soient identiques.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26253	[Canal %1 :] Bloc %2: Le nom de la zone de protection dans \$NP_COLL_PAIR[%5, %6] = '%3' n'a pas été trouvé.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Nom de la zone de protection %4 = 1er indice du couple de collision 2ème indice du couple de collision
Description :	La zone de protection indiquée à laquelle renvoie l'entrée dans \$NP_COLL_PAIR[n, m] n'a pas été trouvée.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Entrer le nom d'une zone de protection existante.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
26255	[Canal %1 :] Bloc %2 : Élément de zone protection spécifié dans couple collision \$NP_COLL_PAIR[%3, %4] non rattaché à un élément de chaîne cinématique.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc %3 = 1er indice %4 = 2ème indice
Description :	Une zone de protection qui n'est pas rattachée à un élément de chaîne cinématique faisant partie de la description de la cinématique de la machine a été spécifiée dans l'élément déclaré en tant que couple de collision. Les seules zones de protection qui peuvent faire l'objet d'une surveillance de collision sont celles dont la localisation spatiale est connue. Les zones de protection qui ne sont pas rattachées à un élément de chaîne cinématique peuvent être ajoutées à d'autres zones de protection (avec \$NP_ADD[..]) et, dans ce cas, leurs collisions peuvent éventuellement être surveillées avec les autres.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Effacer l'entrée dans \$NP_COLL_PAIR ou décrire les composants de la zone de protection \$NP_CHAIN_ELEM.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
26267	[Canal %1 :] Bloc %2 : Erreur %3 lors de l'appel de la procédure WORKPIECE ou FIXTURE.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc %3 = Code d'erreur

Description :	Une erreur s'est produite lors de l'appel de la procédure WORKPIECE ou FIXTURE. La cause de l'erreur est détaillée par le code d'erreur : 1 : capacité de mémoire insuffisante pour créer une zone de protection d'outil / de dispositif de serrage. 2 : impossible de trouver le nom de la chaîne cinématique spécifiée. 3 : impossible de trouver le nom du maillon de chaîne cinématique spécifié. 4 : un nom de frame non valide a été spécifié (seuls les descripteurs de frames programmables sont autorisés). 5 : NCK ne peut interpréter le type de zone de protection spécifié. 6 : nom de zone de protection de pièce non valide. Les zones de protection de pièce doivent commencer par __WORKP. 7 : aucune définition de zone de protection du nom spécifié n'a été trouvée. 8 : le nom de la zone de protection de dispositif de serrage n'a pas été spécifié. 9 : nom de zone de protection de dispositif de serrage non valide. Les zones de protection de dispositif de serrage doivent commencer par __FIXTURE. 10 : la spécification du type de zone de protection manque. 11 : moins de trois paramètres ont été spécifiés pour la zone de protection du type "box". 12 : moins de deux paramètres ont été spécifiés pour la zone de protection du type "CYLINDER". n : paramètre(s) non valide(s) (la signification précise des codes d'erreur possibles doit encore être définie/étendue).
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Corriger la cause de l'erreur identifiée par le code d'erreur. Mettre à 1 le bit NO_ERROR dans le 5e paramètre d'appel afin de supprimer la sortie d'alarme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26269	[Canal %1:] Bloc %2: Erreur %3 lors de l'appel de la fonction COLPAIR.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc %3 = code d'erreur
Description :	Une erreur s'est produite lors de l'appel de la fonction "COLPAIR". La cause de l'erreur est décrite plus précisément par le paramètre d'erreur. -1 Soit il n'a été indiqué qu'un seul des 2 paramètres (chaînes de caractères), soit l'une des deux chaînes de caractères ou les deux sont des chaînes vides. -2 La zone de protection indiquée dans le premier paramètre n'a pas été trouvée. -3 La zone de protection indiquée dans le second paramètre n'a pas été trouvée. -4 Aucune des deux zones de protection indiquées n'a été trouvée. -5 Les deux zones de protection indiquées ont été trouvées, mais elles ne forment pas un couple. -6 Aucune modélisation de machine n'est possible, La modélisation de machine présuppose la possibilité de définir à la fois des chaînes cinématique et des zones de protection.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Appeler la fonction avec des paramètres valides.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26291	[Canal %1:] Bloc %2: le nombre maximum de %3 facettes pour des zones de protection interne a été dépassé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc %3 = Nombre maximum de facettes pour zones de protection internes
Description :	Le nombre maximum admis de facettes pour des zones de protection internes a été dépassé.

Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Augmenter le nombre de facettes admis pour les zones de protection internes (PM 18894 \$MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS_INTERN).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26293 [Canal %1:] Bloc %2: le fichier CAO %3 n'a pas pu être écrit.

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom de fichier
Description :	Un fichier CAO généré en interne n'a pas pu être écrit dans le système de fichiers.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Augmenter la capacité de mémoire pour le système de fichiers CN.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26295 La zone de protection %1 n'a été approximée que grossièrement.

Paramètres :	%1 = Nom de la zone de protection
Description :	Une zone de protection automatique n'a pu être représentée que de manière imprécise en raison de la capacité mémoire insuffisante.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Augmenter le nombre de facettes admis pour les zones de protection internes (PM 18894 \$MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS_INTERN).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26298 [Canal %1 :] Bloc %2 : Impossible de trouver le fichier Include %4, qui doit être lu dans le fichier CAD %3 spécifié.

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = nom de fichier %4 = nom de fichier
Description :	Impossible de trouver le fichier Include qui doit être lu dans le fichier CAD spécifié.
Réaction :	Bloc de correction avec réorganisation. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier le nom et le chemin d'accès du fichier Include
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

28003 La synchronisation du cycle de vie dans le NCU-Link a échoué après %1 tentatives.

Paramètres :	%1 = Compteur de boucles
Description :	Pendant son démarrage, le NCK passe à un moment donné au niveau cyclique, cela signifie que la tâche d'interpolation et la tâche d'asservissement sont amorcées. Cette alarme 280003 est émise lorsque l'écart temporel entre les deux amorçages devient trop important dans le réseau des NCU_Link. Cette temporisation peut être prolongée graduellement en élevant par incréments de l'interpolation la valeur du paramètre machine LINK_LIFECYCLE_MAX_LOOP.

Réaction :	CN pas prête. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	A l'aide du message d'erreur, créer une demande d'assistance (Support Request) sous : http://www.siemens.com/automation/support-request
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

28022	Le conteneur d'axes %1 a été déclaré différemment dans les NCU.
Paramètres :	%1 = Nom du conteneur d'axes
Description :	La définition d'un conteneur d'axes est à configurer dans toutes les NCU de manière identique avec les mêmes valeurs.
Réaction :	CN pas prête. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Configurer les emplacements du conteneur de manière identique dans toutes les NCU. Vérification des paramètres machine PM 127..\$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1...n
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

29033	[Canal %1:] Echange d'axe %2 impossible, déplacement d'axe par API non terminé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = axe
Description :	Un axe AP n'a pas encore atteint son point final et ne peut pas être rendu à un canal ou être banalisé. Cette alarme ne devrait pas survenir lors de l'utilisation du bloc de données AP FC18.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	Attendre que l'axe ait atteint sa position finale ou terminer le déplacement en effaçant le chemin restant.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

Alarmes de cycles

61000 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Pas de correction d'outil activée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Le correcteur D doit être programmé avant l'appel du cycle.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61001 [Canal %1:] Bloc %2 : Pas de vis mal défini

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier les paramètres pour la taille du filetage ou la valeur du pas (contradiction).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61002 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Type d'usinage mal défini

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède : Modifier le paramètre VARI.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61003 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Pas d'avance programmée dans le cycle

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le paramètre de l'avance.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61004 [Canal %1:] Bloc %2: Configuration des axes géométriques incorrecte

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61005 [Canal %1:] Bloc %2: 3me axe géométrique inexistant

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : En cas d'utilisation sur un tour sans axe Y dans le plan G18.

Remède : Vérifier le paramètre lors de l'appel du cycle.

61006 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Rayon d'outil trop grand

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le rayon de l'outil est trop grand pour l'usinage.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Sélectionner un outil plus petit.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61007 [Canal %1:] Bloc %2: Rayon d'outil trop petit

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le rayon d'outil est trop petit pour le type d'usinage.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Sélectionner un outil plus grand.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61008 [Canal %1:] Bloc %2: Pas d'outil actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'alarme est déclenchée par les cycles suivants:

Remède : Sélectionner un outil SVP.

61009 [Canal %1:] Bloc %2: Numéro de l'outil actif = 0

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Aucun outil (T) programmé avant l'appel du cycle.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Programmer un outil (T).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61010 [Canal %1:] Bloc %2: Surépaisseur de finition trop grande

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La surépaisseur de finition au fond est plus grande que la profondeur totale.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Réduire la surépaisseur de finition.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61011 [Canal %1:] Bloc %2: Changement d'échelle inadmissible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un facteur d'échelle inadmissible pour ce cycle est activé.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le facteur d'échelle.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61012 %[Canal %1:] Bloc %2: %]Echelle différente dans le plan

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61013 [Canal %1:] Bloc %2: Les préréglages ont été modifiés ; programme inexécutable

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description : Les préréglages sont incompatibles avec le programme généré.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier et, le cas échéant, modifier les réglages de base.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61014 [Canal %1:] Bloc %2: Dépassement du plan de retrait

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier le paramètre RTP.

61015 [Canal %1:] Bloc %2 : Contour indéterminé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61016 [Canal %1:] Bloc %2: frame système pour cycles manque

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : PM 28082 : MM_SYSTEM_FRAME_MASK, régler bit 5=1.

61017 %[Canal %1:] Bloc %2: %]La fonction %4 n'existe pas dans NCK

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61018	[Canal %1:] Bloc %2: La fonction n'est pas exécutable avec NCK %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61019	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Paramètre %4 mal défini
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	Exemple : 61019 Paramètre (S_MVAR: dec4) mal défini La valeur de la 4ème décimale (dec4 -> le chiffre des mille) du paramètre de transfert S_MVAR n'est pas définie correctement
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier la valeur du paramètre. Si le message d'erreur 61019 est émis par le CYCLE832 : 61019 Paramètre S_TOLM: xx mal défini 1. Paramètre S_TOLM en dehors de la plage des valeurs admises : S_TOLM, chiffre des unités 0 à 3, chiffre des dizaines 0 ou 1 2. Paramètre S_TOLM > 3, paramètre S_OTOL non programmé et donnée de réglage SD 55220 \$SCS_FUNCTION_MASK_MILL_TOL_SET, bit 0 = 0 Remède : Ramener le paramètre S_TOLM dans la plage des valeurs admises (0..13) ou en appelant CYCLE832 (jusqu'à version de logiciel 2.6) mettre à 1 le bit de compatibilité 0 dans la donnée de réglage SD55220, avec le champ Technologie.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61020	[Canal %1:] Bloc %2: usinage avec TRANSMIT/TRACYL activé impossible
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61021 [Canal %1:] Bloc %2 : Paramètre %4 Valeur trop élevée

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Réaction :
Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme :
Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61022 [Canal %1:] Bloc %2 : Paramètre %4 Valeur trop faible

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Réaction :
Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme :
Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61023 [Canal %1:] Bloc %2 : Paramètre %4 La valeur doit être différente de zéro

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Réaction :
Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme :
Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61024 [Canal %1:] Bloc %2 : Paramètre %4 Vérifier la valeur

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Réaction :
Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme :
Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61025 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la position du porte-outil

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61026 [Canal %1:] Bloc %2 : Le cycle n'est pas exécutable avec la fonction CN %4 !

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61027 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Sous-programme %4 inexistant

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

-Vérifier l'appel du CYCLE62
-Vérifier si les sous-programmes indiqués lors de l'appel du CYCLE62 figurent dans le répertoire des programmes

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61028 [Canal %1 :] Bloc %2 : Le nom de contour %4 est trop long

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

- choisir un nom de contour plus court

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61029 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Le nom de programme %4 est trop long

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - choisir un nom de programme plus court

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61030 [Canal %1 :] Bloc %2 : le chemin n'est pas autorisé : %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61031 [Canal %1 :] Bloc %2 : le chemin n'a pas été trouvé : %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61032 [Canal %1 :] Bloc %2 : le fichier n'a pas été trouvé : %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61033 [Canal %1 :] Bloc %2 : type de fichier erroné : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61034 [Canal %1 :] Bloc %2 : le fichier est saturé : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61035 [Canal %1 :] Bloc %2 : le fichier est en cours d'utilisation : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61036 [Canal %1 :] Bloc %2 : la limite de la mémoire CN est atteinte : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61037 [Canal %1 :] Bloc %2 : pas de droits d'accès au fichier : %4

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme :
Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61038 [Canal %1 :] Bloc %2 : autre erreur de fichier : %4

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme :
Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61039 [Canal %1 :] Bloc %2 : ligne inexistante : %4

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme :
Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61040 [Canal %1 :] Bloc %2 : ligne plus longue que variable de résultat : %4

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme :
Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61041	[Canal %1 :] Bloc %2 : Zone de lignes trop grande : %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61042	[Canal %1 :] Bloc %2 : nom de programme %4 invalide
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Dans les systèmes multicanaux, le nom du programme principal ne doit pas se terminer par _Cxx (xx étant des chiffres). Renommer le programme principal.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61043	[Canal %1 :] Bloc %2 : erreur de conversion des coordonnées (%4)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	1 : Type non spécifié 2 : Erreur dans la détermination de l'outil 3 : Point de mesure 1 inexistant 4 : Point de mesure 2 inexistant 5 : Point de mesure 3 inexistant 6 : Point de mesure 4 inexistant 7 : Pas de point de référence 8 : Pas de direction d'accostage 9 : Points de mesure identiques 10 : Alpha erroné 11 : Phi erroné 12 : Direction d'accostage erronée 13 : Pas d'intersection des droites 14 : Plans inexistants 15 : Pas de frame sélectionné ou frame sélectionné erroné 16 : Mémoire disponible insuffisante 17 : Erreur interne

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61044 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Caractère(s) non autorisé(s) dans nom de fichier : %4**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Supprimer les caractères non admis dans le nom du fichier
Les caractères admis sont les suivants : lettres, nombres, trait de soulignement, slash pour indication du chemin

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61045 **[Canal %1 :] Bloc %2 : La liste des travaux n'a pas été trouvée : %4**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : La liste des travaux qui a été indiquée n'a pas été trouvée.
Vérifier le nom et le contenu de la liste des travaux.
La liste des travaux doit figurer au même endroit que le programme pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61046 **[Canal %1 :] Bloc %2 : Le programme pièce n'a pas été trouvé dans la liste des travaux : %4**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Le programme pièce (programme principal) n'a pas été trouvé dans la liste des travaux dans le canal correspondant.
Vérifier le nom et le contenu de la liste des travaux.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61047 **[Canal %1 :] Bloc %2 : Le nom de l'étiquette %4 est trop long**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - choisir un nom d'étiquette plus court

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61048 [Canal %1 :] Bloc %2 : Données multicanaux pas trouvées dans la liste des travaux : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Les données multicanaux n'ont pas été trouvées dans la liste des travaux.
 Corriger la liste des travaux.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61049 [Canal %1 :] Bloc %2 : La 1ère broche n'est pas programmée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Programmer la 1ère broche dans le masque.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61050 [Canal %1 :] Bloc %2 : Broche programmée deux fois

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La même broche a été programmée deux fois.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Laisser la 2ème broche vide et programmer l'autre broche.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61051 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Nom de programme attribué deux fois

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le nom de programme a été attribué deux fois.

Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Bei Verwendung von CYCLE952 darf der Name des Hauptprogramms nicht gleich dem Namen der Abspandatei (PRG) oder dem Namen der aktualisierten Rohteilkontur (CONR) sein. Bei Verwendung von CYCLE63, CYCLE64 darf der Name des Hauptprogramms nicht gleich dem Namen des zu generierenden Programms (PRG) sein.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61052 [Canal %1 :] Bloc %2 : Vitesse de rotation maximale pas renseignée pour broche principale

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La vitesse de rotation maximale n'a pas été renseignée pour la broche principale.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Renseigner la limite de vitesse de rotation dans l'en-tête de programme ou sous Réglages
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61053 [Canal %1 :] Bloc %2 : Vitesse de rotation maximale pas renseignée pour contre-broche

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La vitesse de rotation maximale n'a pas été renseignée pour la contre-broche.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Renseigner la limite de vitesse de rotation dans l'en-tête de programme ou sous Réglages
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61054 [Canal %1 :] Bloc %2 : Lancement de programmes issus de différentes listes de travaux : %4

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Des programmes issus de différentes listes de travaux ont été lancés simultanément. Cela n'est pas admis. Les programmes doivent tous appartenir à la même liste de travaux.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Resélectionner la liste de travaux et relancer les programmes.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61055 [Canal %1 :] Bloc %2 : numéro d'emplacement magasin trop petit : %4

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
---------------------	--

Description : Le numéro d'emplacement magasin saisi est trop petit.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61056 [Canal %1 :] Bloc %2 : numéro d'emplacement magasin trop grand : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le numéro d'emplacement magasin saisi est trop grand.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61057 [Canal %1 :] Bloc %2 : le numéro d'emplacement magasin n'est pas un nombre entier : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le numéro d'emplacement magasin doit être un entier.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61058 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Fonction %4 non débloquée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - CYCLE952 : la fonction Balance Cutting doit être débloquée via PM52218 \$MCS_FUNCTION_MASK_TURN, bit 6.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61059 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Echec de la présélection d'outil

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : --

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61060 %[[Canal %1:] Bloc %2: %] Gestion d'outils requise par fonction

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : --

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61061 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %] Le facteur d'échelle dans le plan est différent de celui en profondeur

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : --

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61062 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %] Position de l'axe %4 mal programmée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : --

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier la dernière position programmée pour l'axe

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61063 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %] L'outil à l'emplacement de magasin %4 n'est pas un multitool

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un emplacement de magasin et un emplacement multitool ont été programmés. Toutefois, aucun multitool n'est présent à l'emplacement de magasin.

Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmez uniquement l'emplacement de magasin (sans emplacement multitool).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61064 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %] Emplacement multitool non valide : %4

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Un emplacement multitool a été programmé qui n'est pas présent sur le multitool.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmez un emplacement multitool valide.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61065 [Canal %1 :] Bloc %2 : Un canal spécifié dans la liste de tâches est inexistant : %4

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La liste de tâches contient un canal inexistant.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger la liste de tâches
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61066 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Le cycle %4 nécessite le code G G70 ou G71

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le cycle nécessite le code G G70 ou G71.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer G70 ou G71
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61067 [Canal %1 :] Bloc %2 : La broche porte-outil est en mode broche : %4

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Pour l'activation de la transformation de tournage, la broche porte-outil doit se trouver en mode axe. Cependant, elle est en mode broche.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Avant d'appeler la transformation de tournage, mettre la broche porte-outil en mode axe (avec SPOS ou M70).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61068 [Canal %1 :] Bloc %2 : Le cycle requiert le code G : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un code G incorrect est actif lors de l'appel du cycle.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Activer le code G spécifié avant d'appeler le cycle. Le cas échéant, plusieurs codes G sont proposés à la sélection.
 Exemple : le cycle requiert le code G : G70/G71

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61069 [Canal %1 :] Bloc %2 : Axe non référencé%4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un axe référencé est requis dans le cycle, mais un axe non référencé a été détecté.
 Quand cela est possible, le descripteur d'axe est indiqué dans le texte d'alarme.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Référencer l'axe avant l'appel du cycle.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61070 [Canal %1 :] Bloc %2 : type d'outil incorrect pour l'option "Corps"

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Pour l'option "Corps", l'outil doit avoir un angle au sommet.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Utiliser l'option "Pointe".

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61098 [Canal %1 :] Bloc %2: %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Cette alarme est utilisée à des fins différentes.
Veuillez tenir compte du texte du message.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : En fonction du texte du message d'alarme

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61099 [Canal %1:] Bloc %2: erreur interne de cycle (%4)

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61101 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Le point de référence est mal défini.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Si la profondeur est indiquée de façon relative, choisir des valeurs différentes pour le point de référence (plan de référence) et le plan de retrait. Sinon, spécifier une valeur absolue pour la profondeur.
Lors de l'exécution dans le groupe fonctionnel "Machine manuelle", contrôler les données de réglage (SD) suivantes et les adapter à l'exécution :
SD 55260 \$SCS_MAJOG_SAFETY_CLEARANCE (valeur supérieure à zéro)
SD 55261 \$SCS_MAJOG_RELEASE_PLANE

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61102 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Pas de sens de rot. de broche programmé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Le paramètre SDIR (ou SDR dans le CYCLE840) doit être programmé.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61103 [Canal %1:] Bloc %2 : Nombre de trous nul

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède : Vérifier le paramètre NUM.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61104 [Canal %1:] Bloc %2 : Altération du contour des rainures

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Paramétrage erroné de l'image de fraisage concernant les paramètres définissant la position des rainures/trous oblongs sur le cercle et leur forme.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61105 [Canal %1:] Bloc %2 Rayon fraise trop grand

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le diamètre de la fraise utilisée est trop grand pour la figure à réaliser.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Utiliser un outil avec un rayon plus petit ou modifier le contour.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61106 [Canal %1:] Bloc %2 : Nombre ou espacement des éléments de cercle

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Paramétrage erroné de NUM ou INDA, la répartition des éléments circulaires à l'intérieur d'un cercle complet n'est pas possible.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le paramétrage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61107 [Canal %1:] Bloc %2 : Première profondeur de perçage mal définie

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier la profondeur de perçage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61108 [Canal %1:] Bloc %2 : Valeurs non admises pour les paramètres Rayon et Profondeur de passe

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Les paramètres prescrits pour le rayon (_RAD1) et la profondeur de passe (_DP1) et destinés au calcul de la trajectoire hélicoïdale de la pénétration sont faux.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier les paramètres.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61109 %[Canal %1:] Bloc %2: %]Paramètres mal définis pour la direction du fraisage

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La valeur du paramètre de sens de fraisage (_CDIR) est erronée.

Remède : - Modifier la direction du fraisage.
- Dans le cas de l'usinage d'une poche (CYCLE63), la direction de fraisage choisie doit concorder avec la direction de fraisage du centrage/pointage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61110 [Canal %1 :] Bloc %2 : La surépaisseur de finition au fond est supérieure à la profondeur de passe

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La surépaisseur de finition au fond paramétrée est plus grande que la pénétration maximale.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Réduire la pénétration maximale ou augmenter la pénétration.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61111 [Canal %1 :] Bloc %2 : La largeur de passe est supérieure au diamètre de l'outil

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La largeur de passe est plus grande que le diamètre de l'outil actif.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Réduire la largeur de passe.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61112 [Canal %1:] Bloc %2: Rayon d'outil négatif

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description : Le rayon de l'outil actif est négatif, ce n'est pas permis.
Remède : Modifier le rayon d'outil
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61113 [Canal %1:] Bloc %2 : Paramètre trop élevé pour le rayon d'angle

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description : Le paramètre (_CRAD) pour le rayon de congé est trop grand et doit être réduit.
Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède : Réduire le rayon d'angle
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61114 [Canal %1:] Bloc %2: Sens d'usinage G41/G42 mal défini

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description : Le sens d'usinage pour la correction du rayon de la fraise G41/G42 a été mal défini.
Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède : Modifier le sens d'usinage.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61115 [Canal %1:] Bloc %2: Mode d'accostage ou de retrait (droite / cercle / plan / espace) mal défini

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description : Le mode d'approche ou de dégagement du contour a été mal défini.
Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède : Vérifier les paramètres _AS1 ou _AS2.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61116 [Canal %1:] Bloc %2: Distance d'accostage ou de retrait = 0

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le trajet d'approche ou de dégagement a été paramétré avec la valeur zéro.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier les paramètres _LP1 ou _LP2.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61117 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %] Le rayon d'outil actif est inférieur ou égal à zéro

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le rayon de l'outil actif est négatif ou nul.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le rayon.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61118 [Canal %1:] Bloc %2: Longueur ou largeur = 0

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La longueur ou la largeur de la surface à fraiser n'est pas permise.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier les paramètres _LENG et _WID.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61119 [Canal %1:] Bloc %2: Diamètre nominal ou à fond de filet mal programmé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le diamètre normal ou le diamètre à fond de filet a été incorrectement programmé.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier la géométrie du filetage

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61120 [Canal %1:] Bloc %2: Type de filetage (intérieur / extérieur) pas défini

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le type de filetage intérieur / extérieur a été incorrectement défini.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Type de filetage intérieur, il faut entrer extérieur

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61121 [Canal %1:] Bloc %2: Le nombre de dents par tranchant manque

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Aucune valeur n'a été introduite pour le nombre de dents par tranchant.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Introduire, dans la liste d'outils, le nombre de dents par tranchant pour l'outil actif.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61122 [Canal %1:] Bloc %2: Distance de sécurité dans le plan mal définie

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La distance de sécurité est négative ou zéro. Cette valeur n'est pas autorisée.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Définir la distance de sécurité.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61123 [Canal %1:] Bloc %2 : CYCLE72 ne peut pas être simulé

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61124	[Canal %1:] Bloc %2: Largeur de pénétration pas programmée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Lorsque la simulation sans outil est active, une valeur doit toujours être programmée pour la largeur de passe _MIDA.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61125	[Canal %1:] Bloc %2 : Paramètre mal défini pour la sélection de la technologie
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier le paramètre de sélection de la technologie (_TECHNO).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61126	[Canal %1:] Bloc %2: longueur filetage trop courte
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer une vitesse de broche plus faible ou placer le point de référence (plan de référence) plus haut.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61127	[Canal %1:] Bloc %2: rapport transmission de l'axe de taraudage mal défini (paramètres machine)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier les paramètres machine PM 31050 et PM 31060 dans le rapport de boîte correspondant de l'axe de perçage.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61128 [Canal %1:] Bloc %2: angle de pénétration = 0 en pénétration pendulaire ou hélicoïdale

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 Vérifier le paramètre _STA2.

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61129 [Canal %1:] Bloc %2 : accostage et retrait perpendiculaires p. fraisage contours admis uniqu. avec G40

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61130 [Canal %1:] Bloc %2 : Les positions des axes parallèles ne peuvent pas être compensées. Il n'a été convenu aucune référence pour la pièce.

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61131 [Canal %1:] Bloc %2 : le paramètre _GEO est erroné, _GEO=%4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61132	[Canal %1:] Bloc %2 : Le paramètre pour l'axe parallèle est faux. Vérifier les valeurs du paramètre ABS/INK pour l'axe parallèle
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61133	[Canal %1:] Bloc %2 : Le paramètre pour le 3e axe parallèle est faux. Vérifier le nom d'axe ou GUD_SCW_N[]
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61134	[Canal %1:] Bloc %2 : Le paramètre pour l'axe rotatif est faux. Vérifier les valeurs du paramètre ABS/INK pour l'axe rotatif
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61135	[Canal %1:] Bloc %2 : le paramètre pour la séquence d'accostage de la position de destination est erroné : %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61136 [Canal %1:] Bloc %2: un 3e axe géométrique n'a pas été déclaré dans GUD _SCW_N[]

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61137 [Canal %1:] Bloc %2 : Orientation et cycle Axes parallèles s'excluent mutuellement en raison de la référence pièce \$P_WPFRAME

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61138 [Canal %1:] Bloc %2 : paramètre %4 mal défini pour la surveillance outil dans les cycles

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61139 [Canal %1:] Bloc %2 : erreur dans fonction de surveillance outil dans les cycles

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61140 [Canal %1:] Bloc %2: La broche principale n'est pas réglée correctement

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifiez la mise en service de la broche principale.
Vérifiez les paramètres machine 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED et 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61141 [Canal %1:] Bloc %2: L'axe C de la broche principale n'est pas réglé correctement

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier la mise en service de l'axe C de la broche principale.
Vérifier les paramètres machine 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED et 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61142 [Canal %1:] Bloc %2: La contre-broche n'est pas réglée correctement

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier la mise en service de la contre-broche.
Vérifier les paramètres machine 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED et 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61143 [Canal %1:] Bloc %2: L'axe C de la contre-broche n'est pas réglé correctement

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier la mise en service de l'axe C de la contre-broche.
Vérifier les paramètres machine 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED et 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61144 [Canal %1:] Bloc %2: La broche d'outil n'est pas réglée correctement

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier la mise en service de la broche d'outil.
Vérifier les paramètres machine 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED et 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61145 [Canal %1:] Bloc %2: L'axe linéaire de la contre-broche n'est pas réglé correctement

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier la mise en service de l'axe linéaire de la contre-broche..
Vérifier les paramètres machine 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED et 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61146 [Canal %1:] Bloc %2: L'axe B n'est pas réglé correctement

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier la mise en service de l'axe B.
Vérifier les paramètres machine 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED et 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61147 [Canal %1:] Bloc %2: La transformation n'est pas active : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : La transformation indiquée n'est pas active.
Vous devez activer le bloc de données de transformation avant de pouvoir l'utiliser.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61148 [Canal %1 :] Bloc %2 : Pivotement du plan impossible avec outil de tournage actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le pivotement du plan est impossible avec un outil de tournage actif.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Mettez en place un outil de fraisage avant de pivoter le plan.
L'alarme peut être masquée avec la SD 55410 \$SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61149 [Canal %1 :] Bloc %2 : Inclinaison de l'outil de fraisage impossible avec outil de tournage actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'inclinaison des outils de fraisage n'est pas possible lorsqu'un outil de tournage est actif.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Mettez en place un outil de fraisage avant de sélectionner l'inclinaison.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61150 [Canal %1:] Bloc %2 : Orientation de l'outil impossible - Code d'erreur : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède : Code d'erreur :

A : Seul un nouveau plan de pivotement est autorisé, voir paramètre _ST

B : Angle area >= 360 -> plage angulaire de l'axe B >= 360 degrés

C : Rotary axis vector V1 différent de 0 1 0 -> le vecteur d'axe rotatif V1 doit tourner autour de Y
voir mise en service Pivotement CYCLE800

D : Rotary axis vector V2 -> le vecteur d'axe rotatif V2 doit tourner autour de X (1 0 0) ou de Z (0 0 1)
voir mise en service Pivotement CYCLE800

E : WCS ROT Y > 90 -> rotation active du SCP autour de Y > 90 degrés. Valeurs comprises entre -90 et +90 admissibles.

F : S'il n'existe aucun axe géométrique Y -> régler SD55221 bit5=1

G : Position initiale définie (\$TC_CARR37] position des CENTAINES DE MILLIERS -Z ou -X) -> régler SD55221 bit5=1
voir mise en service Pivotement CYCLE800

H : Orientation outil plan actif pas G18

I : 1ère technologie Tournage (PM52200=1) et aucun axe Y présent -> fonction miroir non autorisée

J : Technologie Rectification (PM52200..) -> régler SD55221 bit5=1

K : Technologie Rectification (PM52200..) -> régler PM20186 = 1

61151 [Canal %1:] Bloc %2 : Pas d'inclinaison de l'outil possible - Code d'erreur : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède : Causes de l'erreur :
1. Code erreur = A -> Seul un plan de pivotement est autorisé additivement, voir paramètre _ST

61152 [Canal %1:] Bloc %2 : La cinématique de l'axe B (tournage) n'est pas paramétrée en MeS Pivotement ou est mal paramétrée- Code d'erreur : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède : Causes de l'erreur :
1. Code erreur = A123 -> L'axe B sous ShopTurn n'est pas un axe rotatif automatique (123 correspond au paramètre _TCBA)
2. Code erreur = B123 -> L'axe B n'est pas activé dans la mise en service de pivotement (cinématique)
(123 correspond à \$TC_CARR37[n], n ... Numéro du bloc de données de pivotement)

61153 [Canal %1:] Bloc %2 : Le mode Pivotement "Axes rotatifs en direct" n'est pas possible - Code d'erreur : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède : Code d'erreur :

A : Aucun outil ou aucun tranchant (D1..) actif

B : Pivotement "non" et pivotement "direct", plan de pivotement "additif" non autorisé

C : Valeur d'entrée de l'axe rotatif 1 pas dans la trame de la denture Hirth

D : Valeur d'entrée de l'axe rotatif 2 pas dans la trame de la denture Hirth

E : Pivotement "direct" programmé en mode automatique, mais mise en service du pivotement non configurée (\$TC_CARR37 position des UNITÉS < =2)

F : ROT ? G5.. Rotation dans DO réglable (G54..) active, non autorisée
 ROT ? SETFRAME Rotation dans référence de base active, non autorisée
 ROT ? CHBFRAME Rotation dans base active, non autorisée

G : WPFRAME ? Mode de pivotement additif et translations dans référence de pièce (WPFRAME) non autorisés

H : X0,Y0,Z0 différent de 0 Mode de pivotement additif et translations avant pivotement non autorisés
 voir paramètre S_ST 1ère décimale

I : Tour et position initiale -X ou -Z impossibles dans G18

J : Tour et position initiale -X ou -Z et contre-broche autour de Z en miroir

K : Tour position initiale -Z et G19

L : Tour position initiale -X et G17 et aucun axe géométrique Y existant
 Position initiale, voir mise en service Pivotement CYCLE800

61154 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Profondeur finale mal programmée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Saisie de la profondeur finale possible seulement en absolu ou incrémental

61155 [Canal %1:] Bloc %2: unité pour prof. de passe dans le plan mal programmée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Unité pour prof. de passe dans le plan uniquement en mm ou % du diamètre d'outil

61156 [Canal %1:] Bloc %2: calcul de profondeur mal programmée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Calcul de profondeur possible uniquement avec SDIS ou sans SDIS

61157 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Point de référence mal programmé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :

- Vérifier le point de référence dans le masque, seules saisies admises -X, centré ou +X
- Lors de l'étalonnage de la longueur de l'axe de pénétration en JOG, il y a deux causes possibles pour cette alarme :
 1. Le paramétrage de la valeur de la pièce de référence effectué dans le masque de paramétrage est incorrect.
 2. La saisie de la longueur du palpeur de pièce dans l'axe de pénétration dans les données d'outil est incorrecte.

61158 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Plan d'usinage mal programmé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier le plan d'usinage (G17, G18 ou G19) en relation avec le paramètre _DMODE

61159 [Canal %1:] Bloc %2: Le plan d'usinage au moment de l'appel du cycle est différent de celui qui figure dans le modèle de position

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Au moment d'appeler le cycle, adapter le plan d'usinage à celui qui figure dans le modèle de position.

61160 [Canal %1:] Bloc %2: il reste du matériau, réduire la prof. de passe dans le plan

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Réduire la prof. de passe dans le plan ou la largeur de rainure ou utiliser une fraise de plus grand diamètre

61161 [Canal %1:] Bloc %2: Le diamètre du centrage ou les paramètres d'outil (diamètre, angle au sommet) sont faux

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :

- Le diamètre du centrage avec angle au sommet de l'outil actif n'est pas possible.
- Le diamètre de pièce qui a été entré, le diamètre d'outil ou l'angle au sommet de l'outil sont erronés.
- Le diamètre de l'outil ne doit être entré que si le centrage doit se faire au diamètre de la pièce.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61162 [Canal %1:] Bloc %2 : Les paramètres d'outil Diamètre ou Angle au sommet sont faux

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :

- Les paramètres d'outil Diamètre ou Angle au sommet doivent être supérieurs à zéro.
- L'angle au sommet doit être inférieur à 180°.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61163 [Canal %1:] Bloc %2 : largeur de passe trop grande dans plan

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède : --

61164 [Canal %1:] Bloc %2: Type de transformation incorrect : %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède : Type de transformation incorrect. Corriger la configuration correspondante.

61165 [Canal %1:] Bloc %2: Configuration de la transformation incorrecte : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède : Configuration de la transformation incorrecte. Corriger la configuration.

61166 [Canal %1:] Bloc %2: Vérifier le paramètre machine : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède : Le paramètre machine doit être vérifié et son réglage modifié.

61167 [Canal %1:] Bloc %2: Transformation non configurée : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède : La transformation indiquée n'est pas configurée. Procéder à sa configuration.

61168 [Canal %1:] Bloc %2: Plan d'usinage incorrect : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède : Le plan d'usinage est incorrect. Programmer le plan d'usinage requis.

61169 [Canal %1 :] Bloc %2 : Broche incorrecte programmée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Une broche incorrecte a été programmée.

Remède : Modifiez la sélection de broche

61170 [Canal %1 :] Bloc %2 : Plan de bloc non valide (%4)

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un niveau de bloc non valide a été utilisé.

Remède : Utilisez un niveau de bloc valide.
Les niveaux de bloc doivent uniquement être utilisés dans l'ordre croissant.

61171 [Canal %1 :] Bloc %2 : Niveau de bloc utilisé deux fois (%4)

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le même niveau de bloc a été utilisé deux fois.

Remède : N'imbriguez les niveaux de bloc que dans l'ordre croissant.

61172 [Canal %1 :] Bloc %2 : Les blocs de broche ne peuvent pas être imbriqués

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Vous avez utilisé des broches dans plusieurs blocs imbriqués.

Remède : En présence de blocs imbriqués, n'utilisez une broche que dans un seul niveau de bloc.

61173 [Canal %1 :] Bloc %2 : Code supplémentaire d'accostage uniquement possible avec broche

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le code supplémentaire d'accostage peut uniquement être utilisé dans un bloc avec broche.

Remède : Utilisez un bloc avec broche.

61174 [Canal %1 :] Bloc %2 : Orientation de l'outil de fraisage impossible avec outil de tournage actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'orientation des outils de fraisage est impossible avec un outil de tournage actif.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Mettez en place un outil de fraisage avant de sélectionner l'orientation.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61175 [Canal %1:] Bloc %2 : Angle au centre programmé trop petit

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans le cycle de gravure, l'angle au centre du texte (_DF) est trop petit. Cela signifie que le texte à graver ne rentrera pas dans l'angle indiqué.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Entrer un angle au centre plus grand.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61176 [Canal %1:] Bloc %2 : Longueur de texte programmée trop petite

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans le cycle de gravure, la longueur de texte (_DF) est trop petite. Cela signifie que le texte à graver est plus grand que la longueur indiquée du texte.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Introduire une longueur de texte plus grande

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61177 [Canal %1:] Bloc %2 : longueur polaire du texte > 360 degrés

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans le cycle de gravure, la longueur polaire du texte ne doit pas excéder 360 degrés.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Entrer une longueur de texte plus petite.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61178 [Canal %1:] Bloc %2 : Codepage inexistant

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La page de code indiquée n'est pas supportée par le cycle.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Utiliser la page de code 1252.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61179 [Canal %1:] Bloc %2 : caractère inexistant, N°: %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %4 = Numéro de caractère

Description : Il est impossible de fraiser le caractère indiqué dans le texte à graver.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Entrer un autre caractère.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61180 [Canal %1:] Bloc %2 : Pas de nom affecté au bloc de données de pivotement

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Bien qu'il y ait plusieurs blocs de données d'orientation, aucun nom univoque n'a été attribué.

Remède : Attribuer un nom univoque au bloc de données de pivotement (\$TC_CARR34[n]) si le paramètre machine 18088 \$MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER est supérieur à 1.

61181 [Canal %1:] Bloc %2 : La version de logiciel du NCK est insuffisante pour la fonction Pivotement

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Avec la version logicielle NCK actuelle, la fonction d'orientation n'est pas autorisée.

Remède : Actualiser le logiciel du NCK pour l'amener au niveau minimum NCK 75.00.

61182 [Canal %1:] Bloc %2: Nom du bloc de données de pivotement inconnu: %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le nom déclaré du bloc de données d'orientation est inconnu.

Remède : Vérifier le nom du bloc de données de pivotement \$TC_CARR34[n].

61183 [Canal %1:] Bloc %2 : Pivotement CYCLE800 : Paramètre pour mode de dégagement en dehors de la plage de valeurs : %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La valeur du paramètre pour le mode de dégagement (_FR) est située en dehors de la zone valide.

Remède : Pivotement CYCLE800: Vérifier le paramètre de transfert _FR. Plage de valeurs de 0 à 8.

61184 [Canal %1:] Bloc %2: pas de solution avec les valeurs angulaires introduites

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La surface définie par les angles introduits ne peut pas être usinée avec la machine.

Remède :
 -Vérifier l'angle entré pour le pivotement du plan d'usinage : % 4.
 -Le codage du paramètre _MODE est erroné, par ex. rotation axe par axe YXY.

61185 [Canal %1:] Bloc %2: Plages angulaires des axes rotatifs invalides dans le bloc de données de pivotement : %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La plage angulaire des axes rotatifs est invalide.
 Vérifier la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800.
 Paramètres \$TC_CARR30[n] à \$TC_CARR33[n], n étant le numéro du bloc de données de pivotement
 Exemple : Axe rotatif modulo 360 degrés : -> \$TC_CARR30[n]=0 \$TC_CARR32[n]=360

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61186 [Canal %1:] Bloc %2: Vecteurs d'axe rotatif invalides --> Vérifier la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Pas d'entrée pour le vecteur d'axe rotatif V1 ou V2 ou entrée erronée.

Remède : Vérifier la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800.
 Vérifier le vecteur d'axe rotatif V1xyz : \$TC_CARR7[n], \$TC_CARR8[n], \$TC_CARR9[n].
 Vérifier le vecteur d'axe rotatif V2xyz : \$TC_CARR10[n], \$TC_CARR11[n], \$TC_CARR12[n].
 Si le 2e axe rotatif n'est pas présent (\$TC_CARR35[n]=""), il est possible de régler V2xyz=0.
 n est le numéro du bloc de données de pivotement

61187 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800 - Code erreur : %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Code erreur : voir les remarques actuelles sur la version logicielle des cycles siemensd.txt
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61188 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de nom d'axe convenu pour l'axe rotatif 1 -> Vérifier la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Aucun nom d'axe n'a été indiqué pour l'axe rotatif 1.
Remède :	Vérifier la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800. Pour le nom de l'axe rotatif 1, voir paramètre \$TC_CARR35[n, n étant le numéro du bloc de données de pivotement.

61189 [Canal %1:] Bloc %2: Pivotement direct : Positions d'axe rotatif non admises : %4

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Pivotement direct : Vérifier les valeurs entrées pour les axes rotatifs.
Remède :	Pivotement direct : vérifier les valeurs saisies pour les axes rotatifs ou la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800. Vérifier la plage angulaire des axes rotatifs dans le bloc de données de pivotement : Axe rotatif 1 : \$TC_CARR30[n], \$TC_CARR32[n] Axe rotatif 2 : \$TC_CARR31[n], \$TC_CARR33[n] Si des valeurs ont été renseignées dans le décalage d'origine (DO) des axes rotatifs et que le paramètre machine PM 21186=0 : La valeur dans le DO de l'axe rotatif ne correspond pas à la plage angulaire de l'axe rotatif 1 ou 2. La valeur dans le DO de l'axe rotatif plus la valeur saisie ne correspondent pas à la plage angulaire de l'axe rotatif 1 ou 2. Remarque : pour les axes modulo, la valeur saisie est prise en compte directement dans la plage modulo lors du pivotement. Exemple : plage angulaire axe rotatif modulo 0 à 360, valeur saisie = -21, l'axe rotatif se déplace à 339 degrés.

61190 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de dégagement possible avant le pivotement --> code d'erreur : %4

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	

Remède :	Si le porte-outil est actif, vérifier la mise en service Pivotement CYCLE800. Paramètre \$TC_CARR37[n] 7e et 8e décimales n étant le numéro du bloc de données de pivotement Si l'orientation de l'outil de tournage est active sur le combiné tour-fraiseuse (transformation sur la base de la chaîne cinématique), vérifier le paramètre \$NT_IDENT[n,0], 7e et 8e décimales (n = nom de la transformation) Code d'erreur : A : Dégagement en Z non configuré B : Dégagement en Z XY non configuré C : Dégagement maximal dans le sens de l'outil non configuré D : Dégagement relatif dans le sens de l'outil non configuré E : Dégagement dans le sens de l'outil : la fonction CN CALCPOSI signale une erreur Les axes doivent être référencés pour la fonction CALCPOSI. Vérifier le paramètre machine PM20700. F : Dégagement dans le sens de l'outil : aucun axe d'outil présent Axe géométrique manquant (axe d'outil) Z pour G17, Y pour G18 ou X pour G19 G : Dégagement maximal dans le sens de l'outil : course de dégagement négative H : Dégagement relatif dans le sens de l'outil : course de dégagement négative non autorisée I : Dégagement mise en service Pivotement CYCLE800 non configuré J : Dégagement dans le sens de l'outil non autorisé, car la fonction miroir est appliquée au SCP actuel Porte-outil actif K : Dégagement et pivotement du plan et transformation actifs sur la base de la chaîne cinématique Dégagement avec transformation seulement si orientation de l'outil de tournage active L : Dégagement dans le sens de l'outil et orientation de l'outil seulement autorisés avec SD42954 \$SC_TOOL_ORI_CONST_M=0 Transformation sur la base de la chaîne cinématique active M : Dégagement dans le sens de l'outil et orientation de l'outil seulement autorisés avec SD42956 \$SC_TOOL_ORI_CONST_T=0 Transformation sur la base de la chaîne cinématique active N : Dégagement dans le sens de l'outil et pivotement du plan impossibles sur contre-broche Tour avec porte-outil actif et position initiale -X (voir mise en service Pivotement) O : Dégagement dans le sens de l'outil et orientation de l'outil impossibles sur contre-broche P : Dégagement dans le sens de l'outil impossible dans G18 sur contre-broche Q : Dégagement dans le sens de l'outil non autorisé, car la fonction miroir est appliquée au SCP actuel Orientation de l'outil de tournage active sur combiné tour-fraiseuse (transformation sur la base de la chaîne cinématique) R : Dégagement dans le sens de l'outil impossible lors de l'orientation de l'outil Orientation de l'outil de tournage active sur combiné tour-fraiseuse (transformation sur la base de la chaîne cinématique)
-----------------	---

61191 [Canal %1:] Bloc %2: La transformation multiaxes n'est pas configurée. Code d'erreur : %4

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Code d'erreur : Numéro ou nom du paramètre de la transformation multiaxes
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61192	[Canal %1:] Bloc %2: D'autres transformations multiaxes ne sont pas configurées. Code d'erreur : %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Code d'erreur : Numéro ou nom du paramètre de la transformation multiaxes
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61193	[Canal %1:] Bloc %2: L'option Compresseur n'est pas installée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	--
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61194	[Canal %1:] Bloc %2: L'option Interpolation de type spline n'est pas installée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	--
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61195	[Canal %1 :] Bloc %2 : Orientation de l'outil de tournage uniquement possible avec outil de tournage actif
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'orientation des outils de tournage est uniquement possible avec un outil de tournage actif.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Mettez en place un outil de tournage avant de sélectionner l'orientation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61196 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de pivotement dans JOG --> Transformation multiaxes et TCARR activés simultanément

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Transformation multiaxes (TRAORI) et Toolcarrier (TCARR) sont activés en même temps.

Remède : Désactivation de la transformation multiaxes avec TRAFOOF
 ou désactivation de Toolcarrier (TCARR) avec CYCLE800()

61197 [Canal %1:] Bloc %2: Pivotement de plan non autorisé --> code d'erreur %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Code d'erreur

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61198 [Canal %1:] Bloc %2: Pivotement avec chaîne cinématique --> code d'erreur : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61199 [Canal %1:] Bloc %2 : Pivotement de l'outil non autorisé -> code d'erreur / %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'erreur est également signalée lorsqu'il n'y a aucun bloc de données de pivotement actif et qu'il n'y a que l'inclinaison de l'outil qui est programmée.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Avant d'incliner l'outil, il faut exécuter un appel du CYCLE800 avec un bloc de données de pivotement valide.
 Code d'erreur :
 A : Inclinaison de l'outil et changement de bloc de données de pivotement ne sont pas autorisés

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61200 [Canal %1:] Bloc %2: Trop d'éléments dans le bloc

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le bloc d'usinage contient trop d'éléments.
Remède : Vérifier le bloc d'usinage et, le cas échéant, effacer des éléments.

61201 [Canal %1:] Bloc %2: Ordre erroné dans le bloc

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La séquence des éléments du bloc d'usinage n'est pas valide.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Trier la séquence dans le bloc d'usinage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61202 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de cycle technologique

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Aucun cycle technologique n'a été programmé dans le bloc d'usinage.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Programmer le bloc technologique.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61203 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de cycle à positions

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Aucun cycle de positionnement n'a été programmé dans le bloc d'usinage.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Programmer le bloc de positionnement.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61204 [Canal %1:] Bloc %2 : Cycle technologique inconnu

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le cycle technologique déclaré dans le bloc d'usinage est inconnu.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Supprimer le bloc technologique et le reprogrammer.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61205 [Canal %1 :] Bloc %2: Cycle à positions inconnu

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le cycle de positionnement déclaré dans le bloc d'usinage est inconnu.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Supprimer le bloc de positionnement et le reprogrammer.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61206 [Canal %1 :] Bloc %2 : Synchronisation possible uniquement en association avec une liste de travaux

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La synchronisation avec un pas de rotation de la contre-broche dans un autre canal n'est possible qu'en association avec une liste de travaux.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Créer une liste de travaux et ajouter les programmes des différents canaux.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61207 [Canal %1 :] Bloc %2 : Un pas de rotation de contre-broche n'a pas été trouvé pour la synchronisation

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans aucun canal il n'a été trouvé un pas de rotation de contre-broche avec lequel ce canal aurait pu se synchroniser.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier le programme.
Effacer le pas pour la synchronisation s'il n'est pas utile.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61208 [Canal %1 :] Bloc %2 : Renseigner les paramètres pour le mandrin de broche

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Les paramètres ne sont pas renseignés pour le mandrin de broche.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Entrer les paramètres ZCn, ZSn et ZEn dans le masque "Paramètres" > "Données de réglage" > "Paramètres de mandrin".

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61209	[Canal %1 :] Bloc %2 : Pas de rotation de la contre-broche programmée dans plusieurs canaux
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le pas de rotation de la contre-broche ne doit être programmé que dans un seul canal.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Dans les autres canaux, le pas "Contre-broche : synchronisation" doit être utilisé.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61210	[Canal %1:] Bloc %2: Élément de recherche de bloc pas trouvé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'élément déclaré pour la recherche de bloc n'existe pas.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Répéter la recherche de bloc.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61211	[Canal %1:] Bloc %2: Référence absolue manque
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une indication a été faite en incrémental, mais la référence absolue n'est pas connue.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer une position absolue avant de donner des indications en incrémental.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61212	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Type d'outil erroné
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le type d'outil ne correspond pas au type d'usinage.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Sélectionner un nouveau type d'outil.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61213 [Canal %1:] Bloc %2 : Rayon cercle trop petit

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le rayon de cercle qui a été programmé est trop petit.

Remède : Corriger le rayon de cercle, le centre ou le point final.

61214 [Canal %1:] Bloc %2 : Aucun pas programmé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Aucun pas de vis/d'hélice n'a été introduit.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Programmer le pas de vis.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61215 [Canal %1:] Bloc %2: Cote brute mal programmée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Vérifier la dimension du tourillon brut. Le tourillon brut doit être plus grand que le tourillon usiné.

Remède : Vérifier les paramètres _AP1 et _AP2

61216 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Avance/dent uniquement possible avec outils de fraisage

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'avance par dent n'est possible qu'avec des outils de fraisage.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Sélectionner alternativement un autre type d'avance.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61217 [Canal %1:] Bloc %2: Vitesse de coupe programmée pour rayon d'outil 0

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Pour pouvoir travailler avec la vitesse de coupe, le rayon d'outil doit être indiqué.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Introduire une valeur pour la vitesse de coupe.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61218 [Canal %1:] Bloc %2: Avance/dent programmée, mais nombre de dents est nul

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Si l'avance par dent est sélectionnée, le nombre de dents doit être déclaré.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Introduire le nombre de dents de l'outil de fraisage dans le menu "liste d'outils".

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61219 [Canal %1:] Bloc %2: Rayon d'outil trop grand

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le rayon de l'outil est trop grand pour l'usinage.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Sélectionner l'outil approprié.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61220 [Canal %1:] Bloc %2: Rayon d'outil trop petit

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le rayon de l'outil est trop petit pour l'usinage.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Sélectionner l'outil approprié.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61221 [Canal %1:] Bloc %2: Pas d'outil actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Aucun outil n'est actif.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Sélectionner l'outil approprié.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61222 [Canal %1:] Bloc %2: Profondeur de passe dans le plan supérieure au diamètre de l'outil

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La profondeur de passe dans le plan ne doit pas dépasser le diamètre de l'outil.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Réduire la profondeur de passe dans le plan.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61223 [Canal %1:] Bloc %2: Distance d'accostage trop petite

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Une distance d'accostage inférieure à zéro n'est pas autorisée.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Introduire une valeur plus grande pour la distance d'accostage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61224 [Canal %1:] Bloc %2: Distance de retrait trop petite

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Une distance de retrait inférieure à zéro n'est pas autorisée.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Introduire une valeur plus grande pour la distance de retrait.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61225 [Canal %1:] Bloc %2: enregistrement de pivotement inconnu

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Tentative d'accès à un bloc de données d'orientation non défini.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Sélectionner un autre bloc de données d'orientation ou définir un nouveau bloc de données d'orientation.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61226	[Canal %1:] Bloc %2: tête orientable ne peut être remplacée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le paramètre "Changement du bloc de données d'orientation" est positionné sur "non". On a essayé malgré tout de remplacer la tête orientable.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Positionner le paramètre "Changement du bloc de données d'orientation", dans le masque de mise en service "Axes circulaires", sur "automatique" ou "manuel".
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61227	[Canal %1:] Bloc %2: position cible non accessible: %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La position cible du mouvement d'approche est en dehors du fin de course logiciel. Cette situation peut être la conséquence d'une rotation du système de coordonnées.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Si possible, abaisser le plan de retrait, sélectionner la solution de rechange pour la rotation (direction -/+) ou modifier l'ablocage de la pièce.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61228	[Canal %1 :] Bloc %2 : le plan de retrait n'a pas été atteint après pivotement de la tête en raison des fins de course logiciels
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le plan de retrait n'a pas été atteint !
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger le plan de retrait.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61229	[Canal %1 :] Bloc %2 : le plan de retrait extérieur doit être plus grand que le plan de retrait intérieur
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le plan de retrait extérieur doit être plus grand que le plan de retrait intérieur.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corriger les plans de retrait.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61230 [Canal %1:] Bloc %2: Diamètre du palpeur d'outil trop petit

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le palpeur d'outil n'est pas calibré correctement.

Remède : 840D sl - bis SW 1.x :

Dans le bloc de données GUD7, vérifier les variables suivantes : E_MESS_MT_DR[n] ou E_MESS_MT_DL[n] pour le palpeur n+1

840D sl/828D - ab SW 2.5 :

Vérifier les paramètres machine ou les données de réglage suivants : 51780 \$MNS_J_MEA_T_PROBE_DIAM_RAD[n]

61231 [Canal %1:] Bloc %2: Le programme ShopMill %4 n'est pas exécutable, car pas testé par ShopMill

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%4 = nom du programme

Description : Avant de pouvoir être exécuté, un programme ShopMill doit être testé par ShopMill.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Le programme doit tout d'abord faire l'objet d'une simulation dans ShopMill ou être chargé dans le mode de fonctionnement "Machine auto" de ShopMill.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61232 [Canal %1:] Bloc %2: mise en place d'outil de magasin impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans une tête orientable où les outils ne peuvent être chargés que manuellement, seuls des outils manuels devront être utilisés.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Charger l'outil manuel dans la tête orientable ou positionner le paramètre "Changement d'outil" sur "automatique" dans le masque de mise en service "Axes circulaires".

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61233 [Canal %1:] Bloc %2: oblique du filetage mal définie

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro de bloc, étiquette

Description : L'angle d'inclinaison du filetage a été introduit avec une valeur trop grande ou trop petite.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier la géométrie du filetage

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61234 [Canal %1:] Bloc %2 : Le sous-programme ShopMill %4 n'est pas exécutable, car pas testé par ShopMill.

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%4 = Nom du sous-programme

Description : Avant de pouvoir être exécuté, un sous-programme ShopMill doit être testé par ShopMill.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Le sous-programme doit tout d'abord faire l'objet d'une simulation dans ShopMill ou être chargé dans le mode de fonctionnement "Machine auto" de ShopMill.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61235 [Canal %1:] Bloc %2 : Le programme ShopTurn %4 n'est pas exécutable car pas testé par ShopTurn.

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%4 = nom du programme

Description : Avant de pouvoir être exécuté, un programme ShopTurn doit être testé par ShopTurn.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Le programme doit d'abord être simulé dans ShopTurn ou être chargé dans le mode de fonctionnement "Machine Auto" de ShopTurn.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61236 [Canal %1:] Bloc %2 : Le sous-programme ShopTurn %4 n'est pas exécutable car pas testé par ShopTurn.

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%4 = Nom du sous-programme

Description : Avant de pouvoir être exécuté, un sous-programme ShopTurn doit être testé par ShopTurn.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Le sous-programme doit d'abord être simulé dans ShopTurn ou être chargé dans le mode de fonctionnement "Machine Auto" de ShopTurn.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61237 [Canal %1:] Bloc %2 : direction de retrait inconnue. Effectuer retrait manuel de l'outil.

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'outil se trouve dans la zone de retrait et la direction dans laquelle il peut être dégagé n'est pas connue.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Dégager manuellement l'outil de la zone de retrait définie dans l'en-tête du programme et redémarrer le programme.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61238 [Canal %1:] Bloc %2 : sens d'usinage inconnu

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La direction dans laquelle le prochain usinage devra être exécuté n'est pas connue.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : S'adresser au service d'assistance de Siemens compétent.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61239 [Canal %1:] Bloc %2 : le point de changement d'outil est situé dans la zone de retrait.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le point de changement d'outil doit être suffisamment éloigné de la zone de retrait, de sorte qu'aucun outil ne puisse entrer dans la zone de retrait lors d'un mouvement de la tourelle revolver.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Déclarer un autre point de changement d'outil.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61240 %[Canal %1:] Bloc %2: %]Type d'avance eroné

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le type d'avance n'est pas possible pour cet usinage.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier le type d'avance.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61241 [Canal %1:] Bloc %2 : pas de plan de retrait défini pour ce sens d'usinage

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un plan de retrait n'a pas été défini pour le sens d'usinage qui a été sélectionné.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Définir les plans de retrait qui manquent.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61242 [Canal %1:] Bloc%2 : sens d'usinage erroné

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : On a indiqué une mauvaise direction d'usinage.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier le sens d'usinage programmé.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61243 [Canal %1:] Bloc %2 : corriger point changement outil, pointe outil dans plage retrait !

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le point de changement d'outil doit être suffisamment éloigné de la zone de retrait de sorte qu'aucun outil ne puisse entrer dans la zone de retrait lors d'un mouvement de la tourelle revolver.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Déclarer un autre point de changement d'outil.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61244 [Canal %1:] Bloc %2 : changement du pas de vis entraîne filet indéfini

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Telle qu'elle a été introduite, la modification du pas de vis entraîne une inversion de sens du filetage.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier la modification du pas et la géométrie du filetage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61245 [Canal %1:] Bloc %2 : le plan usinage ne correspond pas au plan d'usinage modal

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le plan d'usinage ne coïncide pas avec le plan modal d'usinage.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier le plan d'usinage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61246 [Canal %1:] Bloc %2 : distance de sécurité trop petite

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La distance de sécurité est trop faible pour l'usinage.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Agrandir la distance de sécurité.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61247 [Canal %1:] Bloc %2 : rayon pièce brute trop grand

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le rayon brut est trop petit pour l'usinage.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Agrandir le rayon de la pièce brute.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61248 [Canal %1:] Bloc %2 : avance trop petite

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La profondeur de passe est trop petite pour l'usinage.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Agrandir la valeur de pénétration.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61249 [Canal %1:] Bloc %2 : nombre d'arêtes trop grand

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le nombre d'arêtes est trop petit.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Agrandir le nombre d'arêtes.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61250 [Canal %1:] Bloc %2 : ouverture clé / pan trop petit

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La cote sur plats / longueur d'arête est trop petite.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Agrandir l'ouverture de clé / longueur d'arête.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61251 [Canal %1:] Bloc %2 : ouverture clé / pan trop grand

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La cote sur plats / longueur d'arête est trop grande.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Réduire l'ouverture de clé / longueur d'arête.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61252 [Canal %1:] Bloc %2 : chanfrein/rayon trop grand

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le chanfrein / rayon est trop grand.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Réduire le chanfrein / rayon.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61253 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de surépaisseur de finition programmée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Aucune surépaisseur de finition n'a été introduite.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Programmer la surépaisseur de finition.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61254 [Canal %1:] Bloc %2: erreur lors de l'accostage de butée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Erreur lors de l'accostage de la butée.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Indiquer l'autre position Z1 lors de la saisie de la contre-broche.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61255 [Canal %1:] Bloc %2: erreur lors tronçonnage: bris d'outil ?

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le tronçonnage n'a pas pu être effectué complètement. Il peut y avoir eu bris d'outil.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier l'outil.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61256 [Canal %1:] Bloc %2: miroir non autorisé au lancement programme. Désélectionner DO.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La fonction miroir n'est pas autorisée au lancement du programme.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Désélectionner le décalage d'origine !

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61257 [Canal %1:] Bloc %2 : La mise en service de la contre-broche est incomplète

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La mise en service de la contre-broche est incomplète.

Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Les paramètres et les données de réglage suivants doivent être mis à 1 pour la contre-broche : - PM 52206 \$MCS_AXIS_USAGE - SD 55232 \$SCS_SUB_SPINDLE_REL_POS - SD 55550 \$SCS_TURN_FIXED_STOP_DIST - SD 55551 \$SCS_TURN_FIXED_STOP_FEED - SD 55552 \$SCS_TURN_FIXED_STOP_FORCE
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61258	[Canal %1 :] Bloc %2 : Renseigner les paramètres pour le mandrin de contre-broche dans les paramètres du mandrin
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Les paramètres pour le mandrin de contre-broche ne sont pas renseignés dans les paramètres du mandrin.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Entrer les paramètres ZCn, ZSn et ZEn dans le masque "Paramètres" > "Données de réglage" > "Paramètres de mandrin".
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61259	[Canal %1:] Bloc %2 : le programme contient de nouveaux pas d'usinage de ShopMill %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %4 = Version ShopMill
Description :	Le programme a été créé avec une version ShopMill plus récente que la version en place.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Supprimer l'opération d'usinage et, le cas échéant, programmer l'usinage différemment.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61260	[Canal %1:] Bloc %2 : le programme contient de nouveaux pas d'usinage de ShopTurn %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %4 = Version ShopTurn
Description :	Le programme a été créé avec une version ShopTurn plus récente que la version en place.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Supprimer l'opération d'usinage et, le cas échéant, programmer l'usinage différemment.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61261 [Canal %1:] Bloc %2 : décalage central

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le désaxage dans le cas d'un perçage centré est supérieur à la valeur admise.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Saisir un désaxage plus faible (\$SCS_DRILL_MID_MAX_ECCENT).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61262 [Canal %1:] Bloc %2 : pas de vis impossible avec outil sélectionné

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le pas du taraud ne coïncide pas avec le pas de vis programmé.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Utiliser un taraud avec un pas correspondant à la valeur programmée.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61263 [Canal %1:] Bloc %2: blocs de progr. ShopMill concaténés dans sous-prog. sur modèle Pos. non admis

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Si un sous-programme est appelé depuis un modèle de positions, ce sous-programme ne doit pas contenir lui-même un modèle de positions.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Programmer l'usinage différemment.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61264 [Canal %1:] Bloc %2: blocs de progr. ShopTurn concaténés dans sous-prog. sur modèle Pos. non admis

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Si un sous-programme est appelé depuis un modèle de positions, ce sous-programme ne doit pas contenir lui-même un modèle de positions.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Programmer l'usinage différemment.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61265	[Canal %1:] Bloc %2: trop de limitations, utiliser le cycle de poche rectangulaire
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	En surfaçage, il n'est possible de limiter que 3 faces au maximum.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Utiliser le cycle de poche
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61266	[Canal %1:] Bloc %2: sens d'usinage non admis
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Les limitations et le sens d'usinage ne concordent pas pour le surfaçage.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Choisir un autre sens d'usinage.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61267	[Canal %1:] Bloc %2: Profondeur de passe dans le plan trop grande, il reste de la matière en coins
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	En surfaçage, la profondeur de passe dans le plan ne doit pas dépasser 85%.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Choisir une profondeur de passe dans le plan plus petite pour éviter un reste de matière.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61268	[Canal %1:] Bloc %2 : sens d'usinage illicite, il reste de la matière.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	En fraisage plan, le sens d'usinage est incompatible avec les limites sélectionnées.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Le sens d'usinage doit être choisi pour être compatible avec les limites.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61269 [Canal %1:] Bloc %2: diamètre extérieur de l'outil trop petit

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'outil est mal défini.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier l'angle et le diamètre de l'outil utilisé.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61270 %[Canal %1:] Bloc %2: %]Largeur du chanfrein trop petite

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La largeur de chanfrein est choisie trop petite.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Augmenter la largeur du chanfrein.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61271 %[Canal %1 :] Bloc %2 : %] La largeur de chanfrein est supérieure au rayon de l'outil

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La largeur du chanfrein est supérieure au rayon de l'outil.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Utiliser un outil plus grand.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61272 %[Canal %1:] Bloc %2: %]Profondeur de pénétration trop petite

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La profondeur de pénétration est trop petite pour chanfreiner.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Augmenter la profondeur de pénétration.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61273 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Profondeur de pénétration trop grande

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La profondeur de pénétration est trop grande pour chanfreiner.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Diminuer la profondeur de pénétration.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61274 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Angle d'outil pas valable

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'angle de l'outil est incorrect.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier l'angle d'outil.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61275 [Canal %1:] Bloc %2: point de destination derrière fin de course logiciel !

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Par suite du pivotement, le point de destination est au-delà des fins de course logiciels.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Choisissez un autre plan de retrait ou accostez un point intermédiaire favorable.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61276 [Canal %1:] Bloc %2: en présence de goulots d'étranglement, le diamètre maximal de l'outil est requis

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Pour les limitations, il faut le diamètre extérieur de l'outil.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Indiquez le diamètre extérieur de l'outil.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61277	[Canal %1:] Bloc %2: diamètre de l'outil supérieur à la largeur du goulot d'étranglement
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le diamètre de l'outil est plus grand que la limitation.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Utilisez un outil plus petit
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61278	[Canal %1:] Bloc %2: si angle outil supérieur à 90°, les deux diamètres de l'outil doivent être égaux
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Pour les angles d'outils supérieurs à 90°, les deux diamètres d'outil doivent être identiques.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corrigez l'angle d'outil ou les diamètres d'outil.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61279	[Canal %1:] Bloc %2: si angle outil est égal à 90°, les deux diamètres de l'outil doivent être égaux
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Pour des angles d'outils de 90°, les deux diamètres d'outil doivent être identiques
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corrigez l'angle d'outil ou les diamètres d'outil.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61280	[Canal %1 :] Bloc %2 : %4- La fonction miroir est absente dans le décalage d'origine pour la contre-broche
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le décalage d'origine pour l'usinage avec la contre-broche n'a pas de fonction miroir en Z.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Pour le décalage d'origine utilisé, sélectionner la fonction miroir Z.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61281	[Canal %1:] Bloc %2 : le pt de départ de l'usinage se situe au-delà des plans de retrait
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le point de départ de l'usinage se situe en dehors des plans de retrait. Il résulte de la géométrie programmée, plus la distance de sécurité, dans le sens d'usinage sélectionné. Le point calculé doit se trouver dans la zone de retrait, afin de pouvoir garantir un accostage sûr.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Adapter les plans de retrait.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61282	[Canal %1:] Bloc %2 : le pt de fin de l'usinage se situe au-delà des plans de retrait
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le point final de l'usinage se situe en dehors des plans de retrait. Il est calculé en interne (en fonction de la stratégie d'usinage sélectionnée).
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Adapter les plans de retrait.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61283	[Canal %1:] Bloc %2 : accostage direct impossible, car changement d'outil nécessaire
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La recherche de bloc doit être suivie de la mise en position par accostage direct, mais auparavant un changement d'outil est nécessaire.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Effectuer d'abord manuellement le changement d'outil, puis redémarrer la recherche de bloc.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61284	[Canal %1:] Bloc %2 : accostage du pt de départ impossible sans collision. Prépositionner manuellement l'outil.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le point de départ ne peut pas être accosté sans collision.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Prépositionner l'outil manuellement.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61285 [Canal %1:] Bloc %2: Position de stationnement en-dessous du plan de retrait XRA

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La position de stationnement se trouve en dessous du plan de retrait XRA.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Placer la position de stationnement au-dessus du plan de retrait XRA.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61286 [Canal %1:] Bloc %2: Traitement impossible, vérifier l'angle d'outil !

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'usinage n'est pas possible avec l'outil indiqué.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Utiliser un outil approprié

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61287 %[Canal %1:] Bloc %2: %]Pas de broche maître active

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Aucune broche maître n'est active.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Activer une broche maître (paramètre machine 20090).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61288 [Canal %1:] Bloc %2: broche principale non configurée

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Configurer la broche principale dans le PM 52206 \$MCS_AXIS_USAGE.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61289 [Canal %1:] Bloc %2: contre-broche non configurée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Configurer la contre-broche dans le PM 52206 \$MCS_AXIS_USAGE.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61290 [Canal %1:] Bloc %2: broche d'outil non configurée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : CYCLE210 : Configurer la broche porte-outil dans le PM 52206 \$MCS_AXIS_USAGE.
Cycles de mesure : Vérifier le PM 35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61291 [Canal %1:] Bloc %2: axe linéaire de la contre-broche non configuré

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Configurer l'axe linéaire de la contre-broche dans le PM 52206 \$MCS_AXIS_USAGE.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61292 [Canal %1:] Bloc %2: axe B non configuré

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Configurer l'axe B dans le PM 52206 \$MCS_AXIS_USAGE.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61293 [Canal %1:] Bloc %2: outil %4 n'a pas de sens de rotation de broche

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Sélectionner le sens de rotation de la broche dans la liste d'outils

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61294 [Canal %1 :] Bloc %2 : Le réglage actif du rayon/diamètre ne correspond pas au réglage après reset

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Avant de démarrer le programme, paramétrer le groupe G 29 (DIAMON, DIAMOF,...) sur la valeur correspondant à un reset.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61295 [Canal %1 :] Bloc %2 : La valeur du paramètre 'Ordre des axes' est invalide.

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le paramètre "Ordre des axes" dans le masque

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61296 [Canal %1 :] Bloc %2 : Pièce brute mal programmée

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La pièce brute a été mal programmée.

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger la pièce brute.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61297	[Canal %1 :] Bloc %2 : Il manque la référence pour le plan de retrait en valeurs relatives
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le plan de retrait ne peut être renseigné en valeurs relatives qu'après l'entrée de la pièce brute.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer le plan de retrait en valeurs absolues.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61298	[Canal %1 :] Bloc %2 : Le décalage d'origine n'a pas été renseigné pour la broche principale
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Il manque le décalage d'origine pour la broche principale.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Renseigner le décalage d'origine pour la broche principale, soit dans l'en-tête de programme soit sous les réglages.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61299	[Canal %1 :] Bloc %2 : Le décalage d'origine n'a pas été renseigné pour la contre-broche
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Il manque le décalage d'origine pour la contre-broche.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Renseigner le décalage d'origine pour la contre-broche, soit dans l'en-tête de programme soit dans les réglages.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61300	[Canal %1 :] Bloc %2 : Palpeur défectueux
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61301 [Canal %1:] Bloc %2 : Le palpeur ne déclenche pas

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La course de mesure a été parcourue intégralement sans générer de signal de commutation à l'entrée de mesure.

Remède :
 -Vérifier l'entrée de mesure
 -Vérifier la course de mesure
 -Palpeur défaillant

61302 [Canal %1:] Bloc %2 : Collision du palpeur

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le palpeur est entré en collision avec un obstacle au cours de son positionnement.

Remède :
 - Vérifier le diamètre du tourillon (éventuellement trop petit)
 - Vérifier la course de mesure (éventuellement trop grande)

61303 [Canal %1:] Bloc %2: Zone de fiabilité dépassée %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le résultat de la mesure diffère considérablement de la valeur déclarée.

Remède :
 - Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
 - Vérifier la consigne et le paramètre _TSA
 Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 :
 - Vérifier la consigne et le paramètre TSA

61304 [Canal %1:] Bloc %2: Dépassement écart supérieur

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61305 [Canal %1:] Bloc %2: Dépassement écart inférieur

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61306	[Canal %1:] Bloc %2: Différence dimensionnelle admissible dépassée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	- Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 : - Vérifier la consigne et le paramètre DIF Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 : - Vérifier la consigne et le paramètre DIF
61307	[Canal %1:] Bloc %2: Variante de mesure erronée %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	- Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 : - Le paramètre _MVAR a une valeur non admise. Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 : - Le paramètre S_MVAR a une valeur non admise.
61308	[Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la course de mesure
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Remède :	Une course dont la grandeur peut être spécifiée est générée pour la mesure. La mesure décrit la distance maximale à parcourir avant et après la position de commutation attendue (arrêt de la pièce). Sa valeur doit être supérieure à 0. En mode AUTOMATIQUE : Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 : - Vérifier le paramètre _FA Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 : - Vérifier le paramètre DFA En mode JOG : Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 : - Vérifier les paramètres PM 51786 : \$MNS_J_MEA_T_PROBE_MEASURE_DIST, PM 51752 : \$MNS_J_MEA_M_DIST_TOOL_LENGTH et PM 51753 : \$MNS_J_MEA_M_DIST_TOOL_RADIUS
61309	[Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le type de palpeur
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Remède :	Mesure de pièce : Vérifier le type d'outil du palpeur dans la gestion d'outils. Pour la Mesure de pièce Fraisage, utiliser de préférence les types d'outil 710, 712, 713 ou 714. Il est cependant également possible d'utiliser un type 1xy. Le type 710 est autorisé pour tous les cycles de mesure pour la Mesure de pièce. Les types 712, 713 et 714 sont destinés à des tâches de mesure spéciales. Pour la Mesure de pièce Tournage, utiliser de préférence le type d'outil 580. Il est cependant également possible d'utiliser un type 1xy, mais uniquement si la donnée de réglage \$SC_TOOL_LENGTH_TYPE est 2. Mesure d'outil : Pour la Mesure d'outil Fraisage, aucun type de palpeur admissible n'a été entré dans SD54633_ \$SNS_MEA_TP_TYPE[S_PRNUM-1] ou dans SD54648 \$SNS_MEA_TPW_TYPE[S_PRNUM-1] ou dans le cas du type d'outil "disque", vérifier le plan de travail autorisé G17...G19.

61310	[Canal %1:] Bloc %2: Facteur d'échelle est actif
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Facteur d'échelle = homothétie est actif.
Remède :	Désactiver le facteur d'échelle actif dans le programme. Avec un facteur d'échelle actif, aucune mesure n'est possible.
61311	[Canal %1:] Bloc %2: Pas de numéro D actif
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Aucun correcteur d'outil n'a été sélectionné pour le palpeur (mesure de pièce) ou pour l'outil actif (mesure d'outil).
Remède :	Sélectionner le numéro d'arête tranchante D de l'outil.
61312	[Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le numéro du cycle de mesure
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Remède :	Le cycle de mesure appelé n'est pas autorisé.
61313	[Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le numéro du cycle de mesure
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Remède :	Vérifier le paramètre S_PRNUM Mesure de pièce : paramètre S_PRNUM 1 à 12 Mesure d'outil : paramètre S_PRNUM 1 à 6
61314	[Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le type d'outil sélectionné
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Remède :	Mesure de pièce : - programmer un nouveau S_PRNUM ou recalibrer le palpeur - vérifier si le palpeur (type 7xx ou 5xx) est approprié pour la mesure Mesure d'outil : Le type d'outil n'est pas autorisé pour le calibrage (ajustage) du palpeur d'outil.
61315	[Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la position du tranchant
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Pour la Mesure de pièce Tournage, les positions de tranchant 7 et 8 sont autorisées pour le palpeur de type 580. Les positions de tranchant 5 et 6 sont également possibles pour des applications spéciales, par exemple pour la Mesure sur la contre-broche.
Remède :	La position de tranchant du palpeur doit être vérifiée dans la liste d'outils pour la mesure de pièce en tournage. La position de tranchant active du palpeur est exploitée pour la mesure de l'outil en tournage avec des organes porte-outil orientables. Dans ce cas, vérifier la position de tranchant active.

61316	[Canal %1:] Bloc %2: Centre et rayon indéterminables
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Aucun cercle ne peut être calculé à partir des points mesurés, tous les points mesurés se trouvant sur une droite.
Remède :	Modification de programme
61317	[Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le nombre de points pour le calcul du cercle
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Paramétrage erroné; il faut 3 ou 4 points pour calculer le centre.
Remède :	Modifier le paramétrage du CYCLE116
61318	[Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le facteur de pondération
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Remède :	- Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 : - Vérifier le paramètre (_K) Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 : - Vérifier le paramètre (FW).
61319	[Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le paramètre d'appel du CYCLE114
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Remède :	Vérifier le paramètre d'appel du CYCLE114
61320	[Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le nom/numéro d'outil
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Remède :	- Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 : - Vérifier les paramètres _TNUM, _TNAME Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 : - Vérifier le paramètre S_TNAME. Si la gestion d'outils est active, le paramètre S_TNAME n'est pas renseigné ou bien le nom d'outil indiqué dans la gestion d'outils n'est pas connu.
61321	[Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le numéro de la mémoire des DO
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède :

- Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
- Vérifier le paramètre _KNUM

Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 :

- Vérifier le numéro saisi dans la correction des DO

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61322 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la 4e position du paramètre _KNUM

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'endroit indiqué dans _KNUM renferme des valeurs invalides. Vérifier aussi _MVAR !

Remède :

- Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :

Vérifier le paramètre pour la destination de la correction d'outil (_KNUM) ou la variante de mesure (_MVAR).

61323 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la 5e position du paramètre _KNUM

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'endroit indiqué dans _KNUM renferme des valeurs invalides. Vérifier aussi _MVAR !

Remède :

- Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :

Vérifier le paramètre pour la destination de la correction d'outil (_KNUM) ou la variante de mesure (_MVAR).

61324 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le 6e chiffre du paramètre _KNUM

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'endroit indiqué dans _KNUM renferme des valeurs invalides. Vérifier aussi _MVAR !

Remède :

- Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :

Vérifier le paramètre pour la destination de la correction d'outil (_KNUM) ou la variante de mesure (_MVAR).

61325 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier l'axe de mesure / de décalage

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède :

Bei 840D sl - bis SW 2.6 SP1 und bei 828D - bis SW 4.3 :

Vérifier le paramètre pour l'axe de mesure _MA.

Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 :

Vérifier le paramètre pour l'axe de mesure (X,Y,Z).

61326 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le sens de la mesure

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède :

- Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
 - Cycles de mesure Fraisage :
 - La valeur du paramètre pour le sens de mesure (_MD) est incorrecte.
- Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 :
 - Cycles de mesure Fraisage :
 - Vérifier le sens de mesure (+ -) renseigné dans le masque.
- Pour 840D sl et pour 828D - à partir de SW 4.6 :
 - Cycles de mesure Fraisage :
 - Vérifier le sens de mesure (+ -) renseigné dans le masque.
 - Cycles de mesure Tournage :
 - Vérifier le prépositionnement actuel du palpeur d'outil par rapport aux mesures intérieures ou extérieures renseignées.

61327 [Canal %1:] Bloc %2: Reset du programme nécessaire

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Reset CN nécessaire.

Remède : Exécuter un Reset CN

61328 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le numéro D

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le numéro D dans le paramètre _KNUM est 0.

Remède :

- Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
 - Vérifier le paramètre (_KNUM) pour la destination de la correction d'outil.
- Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 :
 - Vérifier le paramètre (S_KNUM1) pour la destination de la correction d'outil.

61329 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier l'axe rotatif

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède :

- Aucun nom n'est affecté au numéro d'axe indiqué dans le paramètre (_RA) pour l'axe rotatif ou bien l'axe n'a pas été configuré comme axe rotatif.
- Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
 - Vérifier le PM 20080 ou le PM 30300.
- Bei 840D sl - ab SW 2.7 und bei 828D - ab SW 4.4 :
 - Vérifier le PM 20080, PM 30300 ou MCS 52207 - bit6.

61330 [Canal %1:] Bloc %2: Rotation du système de coordonnées active

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans le système de coordonnées tourné, aucune mesure n'est possible.

Remède : Vérifier les conditions pour la mesure.

61331 [Canal %1:] Bloc %2: Angle trop grand, modifiez l'axe de mesure

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède : Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
- Le paramètre (_STA) pour l'angle de départ est trop grand pour l'axe de mesure indiqué.
Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 :
- Le paramètre (alpha 0) pour l'angle de départ est trop grand pour l'axe de mesure indiqué.
Sélectionner un autre axe de mesure.

61332 [Canal %1:] Bloc %2: Modifiez la position de la pointe de l'outil

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La pointe d'outil se trouve en dessous de la face supérieure du palpeur (bague de réglage ou cube).

Remède : Placer l'outil au-dessus de la face supérieure du palpeur.

61333 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le numéro de l'étalon

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède : Le paramètre _CALNUM est trop grand, le ramener à une valeur licite.
Pour 840D sl - jusqu'à SW 1.x :
- Augmenter la valeur maximale _CVAL[2] dans GUD6
Pour 840D sl/828D - à partir de SW 2.5 :
- Vérifier le paramètre machine suivant : PM 51601 \$MNS_MEA_CAL_EDGE_NUM

61334 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la zone de protection

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Remède : Vérifier le paramètre pour la zone de protection
Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
- _SZA ou _SZO
Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 :
- XS, YS ou ZS

61335 [Canal %1 :] Bloc %2 : réservé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'alarme est déclenchée : réservé

Remède : réservé

61336 [Canal %1:] Bloc %2: Axes géométriques inexistants

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description : Aucun axe géométrique n'a été configuré.

Remède : Les paramètres machine sont à modifier dans PM 20060

61337 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier l'entrée de mesure

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61338	[Canal %1:] Bloc %2: La vitesse de positionnement est nulle
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Remède :	Dans certaines variantes de mesure, par ex. la mesure du tourillon, des courses intermédiaires sont générées en plus des courses de mesure proprement dites et sont parcourues avec une avance bien définie. Les valeurs de l'avance figurent : - pour 840D sl - jusqu'à SW 1.x : dans les paramètres _SPEED[1] et _SPEED[2] dans GUD6. - pour 840D sl/828D - à partir de SW 2.5 : dans les données de réglage 55631 \$SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE et 55632 \$SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE. - pour 840D sl/828D - à partir de SW 4.4 : dans les données de réglage 55634 \$SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE et 55636 \$SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE

61339	[Canal %1:] Bloc %2: Facteur de correction vitesse rapide = 0
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Pour 840D sl - jusqu'à SW 1.x : vérifier le paramètre _SPEED[0] dans GUD6. Pour 840D sl/828D - à partir de SW 2.5 : vérifier la donnée de réglage 55630 \$SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT. Pour 840D sl/828D - à partir de la SW 4.4 : vérifier la donnée de réglage 55632 \$SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT

61340	[Canal %1:] Bloc %2: Numéro d'alarme erroné
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Erreur interne des cycles de mesure

61341	[Canal %1 :] Bloc %2 : Palpeur dans le plan actif non calibré ou enregistrement d'étalonnage incorrect
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Calibrer le palpeur avant la mesure. Vérifier le numéro du tableau de données de calibrage (enregistrement d'étalonnage) dans le paramètre S_PRNUM. Tenir compte des plans G17, G18 et G19. Lors de la mesure de pièce en mode tournage, seul G18 est autorisé. Contrôle : ajuster le calibrage dans la donnée de réglage 54611 \$SNS_MEA_WP_FEED[S_PRNUM-1] > 0.

61342	[Canal %1:] Bloc %2 : Mise à niveau du logiciel de la NCU
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Effectuer une mise à niveau du logiciel de la NCU.

61343 %[[Canal %1:] Bloc %2 : %]L'outil n'existe pas : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier le nom d'outil.

61344 [Canal %1:] Bloc %2: Il y a plusieurs outils actifs

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Retirer l'outil de l'autre broche.

61345 [Canal %1:] Bloc %2 : Numéro D de l'outil de correction, le nombre de chiffres est trop élevé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
 Réduire le numéro D dans _KNUM, vérifier le logiciel ou le PM avec le numéro D absolu.

61346 [Canal %1 :] Bloc %2 : La distance entre le point de départ et le point de mesure est inférieure ou égale à zéro

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Bei 840D sl - bis SW 2.6 SP1 und bei 828D - bis SW 4.3 :
 - Les paramètres _SETV[0] ou _SETV[1] ne sont pas renseignés ou inférieurs à 0.
 Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 :
 - Les paramètres X1 ou X2 ne sont pas renseignés ou inférieurs à 0.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61347 [Canal %1:] Bloc %2: Angle 1re arête - 2me arête est nul

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
 - Le paramètre d'incrémentangulaire (_INCA) est 0.
 Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 :
 - Le paramètre d'incrémentangulaire (alpha 1) est 0.

61348 [Canal %1:] Bloc %2: Angle avec arête de référence est nul

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61349 [Canal %1:] Bloc %2: Distance arête sup. palpeur - position de mesure pour mesure rayon d'outil = 0

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : La distance entre la face supérieure et la face inférieure du palpeur d'outil est 0 ; important pour la mesure de rayon.
Pour 840D sl - jusqu'à SW 1.x : Vérifier le paramètre _TP[x,9]
Pou 840D sl/828D - à partir de SW 2.5 : Vérifier la donnée de réglage 54634 \$SNS_MEA_TP_CAL_MEASURE_DEPTH

61350 [Canal %1:] Bloc %2 : L'avance, la vitesse de rotation pour la mesure d'outil avec broche en rotation ne sont pas programmées.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
- L'avance de mesure et/ou la vitesse de rotation de broche ne sont pas renseignées dans la variable GUD _MFS pour la mesure d'outil avec broche en rotation.
- Vérifier le paramètre _MFS[0]
Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 :
- Vérifier les paramètres F1 et S1

61351 [Canal %1:] Bloc %2: Longueur ou rayon d'outil vaut 0

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Fraise : - Vérifier la longueur et le rayon de l'outil actif dans la mémoire des données de correction
Foret : - Vérifier la longueur de l'outil actif dans la mémoire des données de correction
- Le rayon ou l'angle au sommet de l'outil actif doit figurer dans la mémoire des données de correction

61352 [Canal %1 :] Bloc %2 : Chemin d'accès au fichier journal non autorisé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description : Le chemin d'accès indiqué pour le fichier journal est erroné.

Remède : Vérifier le paramètre _PROTNAME[0]

61353 [Canal %1 :] Bloc %2 : Chemin d'accès au fichier journal introuvable

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description : Le répertoire indiqué n'existe pas ou le chemin indiqué est erroné.

Remède : Vérifier le paramètre _PROTNAME[0]

61354	[Canal %1 :] Bloc %2 : Fichier journal introuvable
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	Aucun nom n'a été attribué au fichier journal.
Remède :	Vérifier le paramètre _PROTNAME[0]
61355	[Canal %1:] Bloc %2 : Type de fichier pour listage, incorrect
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	L'extension du nom attribué au fichier journal est erronée.
Remède :	Vérifier le paramètre _PROTNAME[0]
61356	[Canal %1 :] Bloc %2 : Le fichier journal est utilisé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	Le fichier journal est déjà utilisé par un programme CN.
Remède :	Vérifier le paramètre _PROTNAME[1]
61357	%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %] Mémoire CN insuffisante ou trop de fichiers, répertoires dans la CN
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	La mémoire CN disponible est insuffisante ou bien les fichiers/répertoires sont trop nombreux dans le système de fichiers CN.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Supprimer les fichiers dont le nom est composé exclusivement de chiffres, par ex. "201202100938202_MPF", dans le répertoire / _N_WKS_DIR/_N_TEMP_WPD . Vérifier s'il est aussi possible de supprimer d'autres fichiers dans ce répertoire. Vérifier le PM 18320 : \$MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM et l'augmenter, le cas échéant.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61358	[Canal %1 :] Bloc %2 : Erreur lors de la journalisation : instruction WRITE %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	Erreur interne.
Remède :	Voir Manuel de programmation Notions complémentaires : Instruction WRITE Appelez l'assistance téléphonique !
61359	[Canal %1 :] Bloc %2 : Erreur lors de la journalisation au format tableau : %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	Erreur interne.
Remède :	Appelez l'assistance téléphonique !

61360	[Canal %1 :] Bloc %2 : Erreur lors de la journalisation en JOG : %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	Erreur interne.
Remède :	Appelez l'assistance téléphonique !
61361	[Canal %1 :] Bloc %2 : Erreur lors de la journalisation de la dernière mesure : %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	Erreur interne.
Remède :	Appelez l'assistance téléphonique !
61364	[Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la distance entre le point de mesure %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 : - Vérifier le paramètre Distance entre points de mesure (_ID) en mode automatique. - Les points de mesure sélectionnés se chevauchent en mode JOG. Redéfinir les points de mesure. Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 : - Vérifier le paramètre Distance entre points de mesure (_ID) en mode automatique. - Les points de mesure sélectionnés se chevauchent en mode JOG. Redéfinir les points de mesure.
61365	[Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier l'avance pour l'interpolation circulaire
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 : - Vérifier le paramètre _RF Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 : - Vérifier le paramètre SD55640 \$SCS_MEA_FEED_CIRCLE
61366	[Canal %1:] Bloc %2 : Le sens de rotation n'a pas été indiqué pour la mesure d'outil avec broche en rotation.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Pour 840D sl - jusqu'à SW 1.x ! - Vérifier le paramètre _CM[5] dans GUD6, la valeur admise est 3 (correspond à M3) ou 4 (correspond à M4) Bei 840D sl/828D - à partir de SW 2.5 : - Vérifier la donnée de réglage 54674 \$SNS_MEA_CM_SPIND_ROT_DIR, la valeur admise est 3 (correspond à M3) ou 4 (correspond à M4)
61367	[Canal %1:] Bloc %2: les paramètres %4 sont identiques
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	

Remède : Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
 - Indiquer des positions différentes pour les points correspondants de _SETV[0...7].
 Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 :
 - Indiquer des positions différentes pour les points correspondants de P1(X1,Y1), P2(X2,Y2), P3(X3,Y3) et P4(X4,Y4).

61368 [Canal %1:] Bloc %2: droites par paramètre %4 ne forment aucun pt d'inters.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
 - Indiquer des positions différentes pour les points correspondants de _SETV[0...7].
 Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 :
 - Indiquer des positions différentes pour les points correspondants de P1(X1,Y1), P2(X2,Y2), P3(X3,Y3) et P4(X4,Y4).

61369 [Canal %1:] Bloc %2 : La position du coin n'est pas définissable sans équivoque, vérifier le paramètre %4.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
 Définir P1 et P2 ainsi que P3 et P4 de sorte que le point d'intersection des deux droites définies par ces points se situe en dehors des segments de droite formés par P1 et P2 d'une part et P3 et P4 d'autre part.
 Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 :
 - Définir P1(X1,Y1) et P2(X2,Y2) ou P3(X3,Y3) et P4(X4,Y4) de sorte que le point d'intersection des deux droites définies par ces points se situe en dehors des segments de droite formés par P1(X1,Y1) et P2(X2,Y2) ou P3(X3,Y3) et P4(X4,Y4).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61371 [Canal %1 :] Bloc %2 : Le produit de la largeur de colonne et du nombre de colonnes est supérieur à %4 caractères par ligne

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier la programmation utilisateur dans cust_meaprot

61372 [Canal %1:] Bloc %2: variante de mesure sélectionnée nécessite une broche supportant SPOS

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier la variante de mesure ou l'équipement de la machine.

61373 [Canal %1 :] Bloc %2 : Aucune broche prenant en charge SPOS n'est présente

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :

- Vérifier la configuration / le paramétrage de l'axe de broche
- Si la mise en œuvre d'un palpeur d'outil 3D sur une "broche ne prenant pas en charge SPOS" est volontaire, vérifier le réglage du PM 52207 \$MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB[n], bit 9. (Voir aussi manuel de mise en service, cycles)
- Si un palpeur d'outil 3D est fixé de manière permanente à la machine à l'extérieur de la broche, vérifier le réglage du PM 51740 \$MNS_MEA_FUNCTION_MASK, bit 4. (Voir aussi manuel de mise en service, cycles)

61374 [Canal %1 :] Bloc %2 : Le palpeur n'a pas été calibré dans la direction de l'axe %4

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Calibrer le palpeur dans la direction axiale indiquée.

61375 [Canal %1 :] Bloc %2 : Les valeurs de déclenchement du palpeur sont incompatibles

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Les valeurs de déclenchement du palpeur d'outil doivent être renseignées intégralement soit par le biais des champs _TP[] ou _TPW[], soit par le biais des données de réglage (SD : 54625-54632 ou SD : 54640-54647). Le mélange des deux variables n'est pas autorisé.

61376 [Canal %1 :] Bloc %2: Il manque le nombre de dents dans les paramètres d'outil

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Entrer le nombre de dents de l'outil dans la gestion d'outils

61377 [Canal %1 :] Bloc %2: Tolérance dimensionnelle %4 dépassée

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :

61378 [Canal %1 :] Bloc %2 : La broche porte-outil n'est pas la broche maître

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Avant l'appel d'un cycle de mesure, la broche porte-outil doit être définie en tant que broche maître (SETMS...).

61379 [Canal %1 :] Bloc %2 : Nombre de dents trop important

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Des outils avec 100 dents au maximum peuvent être mesurés en fonction du cycle.

61380 [Canal %1 :] Bloc %2 : Largeur du palpeur d'outil trop faible

Paramètres :

- %1 = Numéro du canal
- %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier les paramètres machine ou données de réglage suivants : 51781 \$MNS_MEA_T_PROBE_THICKNESS[n]

61381 [Canal %1 :] Bloc %2 : Couplage de la position de broche avec rotation des coordonnées autour de %4 non réalisable

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description : Cette alarme se réfère à la fonction de cycle de mesure "Couplage de la position de broche avec rotation des coordonnées autour de l'axe de pénétration" commune à toutes les tâches de mesure.
Cette fonction nécessite obligatoirement une broche positionnable.

Remède : En cas d'absence de broche positionnable pour recevoir le palpeur de pièce, la fonction "Couplage de la position de broche avec rotation des coordonnées autour de l'axe de pénétration" peut être désactivée à l'aide du SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK, bit 1=0 .

61382 [Canal %1 :] Bloc %2 : palpeur de mesure fixe sur la machine, variante de mesure impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description : La variante de mesure ne peut pas être exécutée avec un palpeur de mesure fixe sur la machine.
La variante de mesure sélectionnée nécessite en effet une orientation / un positionnement rotatif du palpeur de mesure.

Remède : Sélectionner une variante de mesure qui ne nécessite aucune orientation / aucun positionnement rotatif du palpeur de mesure.

61383 [Canal %1 :] Bloc %2 : Axe rotatif 1 : tolérance du diamètre de la sphère de calibrage entre les mesures %4 dépassée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description : Voir le diamètre mesuré dans les paramètres _OVR[75] à _OVR[77] ou la valeur dans la SD \$SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Remède : Vérification des données de calibrage ou nouveau calibrage du palpeur 3D
Vérification de la structure mécanique de la sphère de calibrage dans la machine

61384 [Canal %1 :] Bloc %2 : Axe rotatif 2 : tolérance du diamètre de la sphère de calibrage entre les mesures %4 dépassée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description : Voir le diamètre mesuré dans les paramètres _OVR[75] à _OVR[77] ou la valeur dans la SD \$SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Remède : Vérification des données de calibrage ou nouveau calibrage du palpeur 3D
Vérification de la structure mécanique de la sphère de calibrage dans la machine

61385 [Canal %1 :] Bloc %2 : palpeur non étalonné dans le système de coordonnées

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description : Le palpeur n'est pas étalonné dans le système de coordonnées réglé dans le PM 52000 \$MCS_DISP_COORDINATE_SYSTEM.

Remède : Etalonner le palpeur avant la mesure.

61401 [Canal %1 :] Bloc %2 : Le palpeur ne déclenche pas, un fin de course logiciel limite la distance à parcourir.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : La position prescrite côté consigne ne peut pas être accostée en raison d'un dépassement du fin de course logiciel.
- Vérifier la consigne.

61402 [Canal %1:] Bloc %2 : Collision du palpeur, limitation de la distance à parcourir par un fin de course logiciel.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Dans les variantes de mesure Languette/Arbre, la distance à parcourir dans le plan a été limitée par un fin de course logiciel. Le palpeur a déclenché lors du mouvement d'approche exécuté dans l'axe de pénétration.
Vérifier la position programmée par rapport à la position du fin de course logiciel.

61403 [Canal %1:] Bloc %2 : La correction du décalage d'origine n'a pas été exécutée.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Appelez l'assistance téléphonique SIEMENS.

61404 [Canal %1:] Bloc %2 : La correction de l'outil n'a pas été exécutée.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier les données d'outil concernées.

61405 [Canal %1:] Bloc %2 : L'environnement d'outil n'existe pas.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
- Corriger le nom de l'environnement d'outil (_TENV) ou déclarer l'environnement d'outil.

61406 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le numéro DL.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
- Vérifier le paramètre _DLNUM
Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 :
- Vérifier le paramètre DL
Vérifier le numéro de la correction de la somme ou de la correction du réglage

61407 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la 7e position et le niveau de _KNUM.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
- Vérifier le paramètre _KNUM
- Vérifier le numéro de la correction de la somme et de la correction du réglage

61408	[Canal %1:] Bloc %2: Les corrections totales sont inexistantes
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Régler PM 18080, bit 8=1
61409	[Canal %1:] Bloc %2: Les corrections en réglage sont inexistantes
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Régler PM 18112, bit 4=1
61410	[Canal %1:] Bloc %2 : Tentative d'accès à un élément d'outil ou à une propriété qui n'existent pas.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	La grandeur à corriger exige une option ou une augmentation de valeurs de PM.
61411	[Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la distribution des points de mesure dans le plan.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Vérifier les valeurs de consigne, les valeurs réelles.
61412	[Canal %1:] Bloc %2: Le frame de base du canal est inexistant
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Régler PM 28081>0, \$P_CHBFRMASK>0
61413	[Canal %1:] Bloc %2: Vérifier la consigne du diamètre de bille, %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Vérifier la consigne du diamètre de la touche du palpeur.
61414	[Canal %1:] Bloc %2: Distorsion du triangle au-delà de la limite
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Vérifier les valeurs de consigne, les valeurs réelles.
61415	[Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le palpeur / le plan d'usinage.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	

Remède : Utiliser un palpeur autorisé pour le plan d'usinage :
 - pour 840D sl - jusqu'à SW 1.x : vérifier les variables _TP[x,8] ou _TPW[x,8] dans GUD6,
 - pour 840D sl/828D - à partir de SW 2.5 : vérifier les données de réglage 54633 \$SNS_MEA_TP_TYPE ou 54648, \$SNS_MEA_TPW_TYPE
 ou changer le plan d'usinage.

61416 [Canal %1 :] Bloc %2 : Le numéro de palpeur est supérieur au nombre max. de champs

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier le paramètre S_PRNUM
 Mesure de pièce : paramètre S_PRNUM 1 à 12
 Mesure d'outil : paramètre S_PRNUM 1 à 6

61417 [Canal %1:] Bloc %2 : Le palpeur va entrer en collision avec le support de la rainure de référence.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Se placer sur la position de départ des axes participant à la mesure, position sans risque de collision.

61418 [Canal %1:] Bloc %2 : Le fichier journal est trop petit, vérifier le PM 11420: LEN_PROTOCOL_FILE.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : PM 11420 : Vérifier LEN_PROTOCOL_FILE.

61419 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le calibrage du palpeur L1 en ce qui concerne le centre / la circonférence

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description : Le réglage figurant dans le bit 1 du PM 51740 \$MNS_MEA_FUNCTION_MASK ne concorde pas avec l'état de calibrage figurant dans la donnée de réglage 54610 \$SNS_MEA_WP_STATUS_GEN[S_PRNUM] - chiffre des mille : 1= circonférence 0=TCP (Tool Center Point)

Remède : Vérifier le bit 1 du paramètre machine 51740 \$MNS_MEA_FUNCTION_MASK
 Remède :
 1. Recalibrer le palpeur (ajustage)
 2. Modifier le numéro de palpeur S_PRNUM
 3. Adapter le bit 1 du PM 51740

61420 [Canal %1:] Bloc %2 : vérifier le calibrage du palpeur concernant sa configuration mono-palpeur/ multi-palpeur

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Le palpeur de pièce doit être étalonné en fonction de son type et de son utilisation.

61421 [Canal %1:] Bloc %2 : La version du logiciel Cycles de mesure ou NCK est insuffisante ou mal paramétrée - Code d'erreur : %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :
 Causes de l'erreur :
 A -> Le champ du paramètre _OVR[] est trop petit. Vérifier la définition de GUD.
 DEF CHAN REAL _OVR[72] (jusqu'à MZ06.03.xx.xx =32)
 B -> \$SCS_MEA_KIN_MODE? SD55645 non configuré

61422 [Canal %1:] Bloc %2 : Le paramètre variante de mesure est incorrect - Code d'erreur : %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :
 Causes de l'erreur : voir code d'erreur %4
 A -> CYCLE996 _MVAR = 9x identifiant CYCLE996 Mesure Cinématique ou
 A -> CYCLE996 _MVAR Position des UNITÉS en dehors de la plage de valeurs 0..4
 B -> CYCLE996 _MVAR (Paramètre de normalisation) position des CENTAINES DE MILLIERS (dec6) ou
 B -> CYCLE996 Position des MILLIONS (dec7) en dehors de la plage de valeurs 0..3
 C -> CYCLE996 Variante de mesure "Calculer cinématique" activée, mais axes rotatifs 1 et/ou 2 non mesurés (voir aussi le paramètre _OVR[40])
 ou axe rotatif 2 présent, mais pas de vecteurs configurés pour l'axe rotatif (V2xyz).
 D -> CYCLE996 _MVAR Position des DIZAINES DE MILLIERS (paramètre axes rotatif 1, 2 ou chaîne de vecteurs ouverte, fermée) en dehors de la plage de valeurs 0..3
 1 -> CYCLE9960 S_MVAR Position décimale des UNITES aux DIZAINES DE MILLIERS en dehors de la plage de valeurs
 2 -> CYCLE9960 S_MVAR S_MVAR Position des DIZAINES non compatible avec la position des UNITES
 3 -> CYCLE9960 S_MVAR Position des DIZAINES en dehors de la plage de valeurs 0,2

61423 [Canal %1:] Bloc %2 : Le paramètre %4 n'a pas été convenu ou n'est pas créé

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :
 Causes de l'erreur : voir code d'erreur %4
 Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
 1. Le paramètre CYCLE996 _TNUM est incorrect ou égal à zéro
 2. Aucun enregistrement de pivotement n'a été créé -> PM18088 = 0
 Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 :
 1. Le paramètre CYCLE996 S_TC est incorrect ou égal à zéro
 2. Aucun enregistrement de pivotement n'a été créé -> PM18088 = 0
 Pour 840D sl - à partir de SW 4.7 SP1:
 3 \$NT_NAME? -> CYCLE996 Variable système \$NT_NAME non présente
 4 TRAF0 NO=0? -> CYCLE996 Numéro de la transformation = 0 ?
 5 TRAF0 TYP? -> CYCLE996 Type de transformation différent de 24,40,56
 6 S_MVAR? -> CYCLE996 Type de transformation OK, mais appel incorrect depuis le CYCLE9960
 7 TRAF0 Roundaxis 3? -> CYCLE996 Transformation avec 3ème axe rotatif non autorisée lors de la mesure cinématique avec CYCLE9960
 1 (S_TNAME) -> CYCLE9960 Nom de l'enregistrement de pivotement ou de la transformation non paramétré
 2 (KC) -> CYCLE9960 Pas de transformation configurée sur la base de la chaîne cinématique
 3 (TC) -> CYCLE9960 Pas d'enregistrement de pivotement trouvé
 4 -> CYCLE9960 Compile Cycle E996 non paramétré

61424	[Canal %1:] Bloc %2 : Le paramètre %4 pour le diamètre de la sphère de calibrage est erroné
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Il convient de vérifier s'il a bien été entré le diamètre correct de la bille de calibrage dans le paramètre S_SETV ou la valeur correcte du rayon de bille du palpeur dans les données d'outil du palpeur de pièce actuel . L'écart de position mécanique du palpeur de pièce actuel est à minimiser par un préréglage.
61425	[Canal %1:] Bloc %2 : Le paramètre pour axe de mesure Axe rotatif 1 ou 2 est erroné - Code d'erreur : %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Causes de l'erreur : voir code d'erreur %4 A -> Le numéro d'axe rotatif est incorrect (1 ou 2) B -> Aucun nom n'a été convenu pour l'axe rotatif 1 C -> Le vecteur d'axe rotatif V1xyz est nul D -> Aucun nom n'a été convenu pour l'axe rotatif 2 E -> Le vecteur d'axe rotatif V2xyz est nul Pour 840D sl - à partir de SW 4.7 SP1: F VECTOR=0? -> CYCLE996 Vecteur d'orientation du 1er axe rotatif = 0 G VECTOR=0? -> CYCLE996 Vecteur d'orientation du 2ème axe rotatif = 0 1 -> CYCLE9960 Nombre de mesures incorrect 2 -> CYCLE9960 Nombre incorrect de mesures max. par axe 12 3 -> CYCLE9960 Nombre incorrect de mesures min par axe 3 4(RA1) -> CYCLE9960 Plage de mesure axe rotatif 1 trop faible 4(RA2) -> CYCLE9960 Plage de mesure axe rotatif 2 trop faible 5(RA1) -> CYCLE9960 Plage de mesure axe rotatif 1 trop élevée 5(RA2) -> CYCLE9960 Plage de mesure axe rotatif 2 trop élevée La plage de mesure autorisée pour un axe rotatif est de 10 à 360 degrés
61426	[Canal %1:] Bloc %2 : La somme des décalages activés est différente de zéro - Code d'erreur : %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Causes de l'erreur : voir code d'erreur %4 Contrôle - Vue d'ensemble des décalages activés (\$P_ACTFRAME) Supprimer les décalages dans les axes rotatifs A -> Somme des décalages en translation des axes géométriques <> 0 B -> Somme des décalages fins des axes géométriques <> 0 C -> Somme des composantes rotatives des axes géométriques <> 0 D -> Somme des décalages en translation de l'axe rotatif 1 <> 0 E -> Somme des décalages en translation de l'axe rotatif 2 <> 0
61427	[Canal %1:] Bloc %2 : Les données d'outil du palpeur activé sont erronées ou ne sont pas activées - Code d'erreur : %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :

Causes de l'erreur : voir code d'erreur %4

A -> Le palpeur de la pièce (ou le tranchant d'outil) n'est pas activé

B -> Longueur L1 du palpeur = 0

61428 [Canal %1:] Bloc %2 : Erreur lors de la création du fichier journal - Code d'erreur : %4

Paramètres :

%1 = Numéro du canal

%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :

Causes de l'erreur: voir code d'erreur %4

A -> Nombre de fichiers journal dans le répertoire actuel > 99

B -> Les fichiers journal sont trop longs. Renommer un fichier journal ou le supprimer,
vérifier le PM 11420 \$MN_LEN_PROTOCOL_FILE !

61429 [Canal %1:] Bloc %2 : L'axe de mesure (axe rotatif 1 ou 2) n'est pas en position de base ou est tourné - Code d'erreur : %4

Paramètres :

%1 = Numéro du canal

%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :

Causes de l'erreur : voir code d'erreur %4

1. Code d'erreur = A -> Axe rotatif 1 pas en position de base pour la 1ère mesure

2. Code d'erreur = B -> Axe rotatif 2 pas en position de base pour la 1ère mesure

3. Code d'erreur = C -> Pour la 2e ou 3e mesure, axe rotatif 2 tourné par rapport à 1ère mesure, voir paramètre _OVR[63 à 65]

4. Code d'erreur = D -> Pour la 2e ou 3e mesure, axe rotatif 1 tourné par rapport à 1ère mesure, voir paramètre _OVR[60 à 62]

1 (RA1) -> CYCLE9960 Axe rotatif 1 pas en position de base au départ

1 -> CYCLE9960 Axe rotatif 1 ou 2 pas en position de base au départ

61430 [Canal %1:] Bloc %2 : Le calcul des vecteurs de la cinématique n'a pas eu lieu - Code d'erreur : %4

Paramètres :

%1 = Numéro du canal

%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :	Causes de l'erreur : voir code d'erreur %4 A -> Plausibilité des points d'entrée PM1, PM2, PM3 non satisfaite ; les longueurs de côté qui en résultent doivent être différentes de zéro (Attention : le risque de ne pas pouvoir former un triangle existe même si la longueur des côtés est différente de zéro => vérifier PM1...3 !) B -> L'angle formé en PM1 entre les vecteurs PM1PM2 et PM1PM3 est égal à 0. Les points de départ ne forment pas de triangle. C -> L'angle formé en PM2 entre les vecteurs PM2PM1 et PM2PM3 est égal à 0. Les points de départ ne forment pas de triangle. D -> L'angle formé en PM3 entre les vecteurs PM3PM1 et PM3PM2 est égal à 0. Les points de départ ne forment pas de triangle. E -> Normalisation du point d'interpolation : le nom d'axe défini pour le calcul n'est pas valide F -> Normalisation du point d'interpolation : le plan défini pour le calcul n'est pas valide G -> Si l'angle calculé est supérieur à la valeur limite du segment angulaire de l'axe rotatif dans le paramètre _TNVL, l'angle limite calculé et le nom de l'axe rotatif sont affichés. Pour des valeurs de _TNVL < 20 degrés, s'attendre à des imprécisions, causées par les incertitudes de mesure du palpeur, qui sont de l'ordre du micromètre. Exemple : "61429 .. Axe G : C->TVLmin=12.345" Remède : adapter la valeur angulaire de l'axe rotatif dans le programme utilisateur ou adapter le paramètre _TVL. Remarque relative à 840 Dsl à partir de SW 4.7. Sp1 Pour "Mesurer complètement la cinématique" avec le CYCLE9960, la valeur pour les angles limites est indiquée dans SD \$SCS_MEA_KIN_MIN_ANG_TRIANGLE (angle intérieur minimal du triangle de mesure) "Option CC ? " -> L'option du cycle de compilation "Mesurer la cinématique" n'a pas été activée "\$MN_CC_ACTIVE_IN_CHAN_C996[0] ? " -> le paramètre machine du cycle de compilation n'a pas été activé "Licence ? " -> la licence de "Mesurer la cinématique" n'a pas été activée Pour 840D sl - à partir de la version SW 4.7 SP1 : En cas de mesure de cinématiques des têtes sans décalage (rallonge de broche), un calcul alternatif est réalisé pour le message d'erreur A ou G. Ceci présuppose que l'axe rotatif à mesure ait été repositionné H -> Condition pour le calcul alternatif non remplie (axe rotatif non positionné -> voir _OVR[60] à _OVR[62] ou SD55648 \$SCS_MEA_KIN_MIN_ANG_POS inférieur à la différence des positions de l'axe rotatif dans _OVR[60] à _OVR[62] I -> Condition pour le calcul alternatif non remplie (axe rotatif non positionné -> voir _OVR[60] à _OVR[62]
-----------------	--

61440	[Canal %1:] Bloc %2 : Il n'est pas possible de déterminer la position du tranchant
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Il convient d'utiliser comme type d'outil un outil de tournage avec une position de tranchant entre 1 et 8. Vérifier la position de tranchant qui a été indiquée en se référant à la position de base du porte-outil.
61441	[Canal %1:] Bloc %2 : La position du tranchant ne se situe pas dans le plan d'usinage
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	La position du tranchant de l'outil de tournage (plaquette) ne se situe plus dans le plan d'usinage (plan d'interpolation). Un porte-outil orientable peut en être la cause. Corriger la position du porte-outil !
61442	[Canal %1:] Bloc %2 : Le porte-outil n'est pas parallèle aux axes géométriques
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	

Remède : Après un positionnement du porte-outil orientable, les longueurs d'outil L1, L2 et L3 ne sont pas parallèles aux axes géométriques.
Vérifier le comportement en positionnement des axes rotatifs (blocage) du porte-outil.

61443 [Canal %1 :] Bloc %2 : Incrément angulaire %4 ou inférieur/supérieur à +/-90° ou à +/-120°

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Pour 840D sl - jusqu'à SW 2.6 SP1 et pour 828D - jusqu'à SW 4.3 :
- Vérifier la valeur dans le paramètre Incrément angulaire _INCA.
- Si la mesure à 3 points a été sélectionnée, _INCA ne doit pas être inférieur/supérieur à +/-120° et si la mesure à 4 points a été sélectionnée, _INCA ne doit pas être inférieur/supérieur à +/-90°.
- Toujours donner au paramètre Incrément angulaire _INCA une valeur différente de "zéro".
Pour 840D sl - à partir de SW 2.7 et pour 828D - à partir de SW 4.4 :
- Vérifier la valeur dans le paramètre Incrément angulaire alpha 1 .
- Si la mesure à 3 points a été sélectionnée, alpha 1 ne doit pas être inférieur/supérieur à +/-120° et si la mesure à 4 points a été sélectionnée, alpha 1 ne doit pas être inférieur/supérieur à +/-90°.
- Toujours donner au paramètre Incrément angulaire alpha 1 une valeur différente de "zéro".

61444 [Canal %1 :] Bloc %2 : La vitesse de mesure actuelle n'est pas identique à la vitesse d'étalonnage.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : La vitesse de calibrage figure dans chaque bloc de données de calibrage !
La vitesse de mesure actuelle avec une correction de l'avance à 100% n'est pas égale à la vitesse de calibrage.
Après le calibrage, la valeur de la vitesse de calibrage devra figurer dans les données de réglage suivantes.
Pour la Mesure de pièce :
SD 54611 \$SNS_MEA_WP_FEED[S_PRNUM-1] > 0
Pour la Mesure d'outil :
SD 54636 \$SNS_MEA_TP_FEED[S_PRNUM-1] > 0 pour un calibrage dans le système de coordonnées machine
SD 54651 \$SNS_MEA_TPW_FEED[S_PRNUM-1] > 0 pour un calibrage dans le système de coordonnées pièce
Recalibrer le palpeur (ajuster) ou programmer un nouveau S_PRNUM.

61445 [Canal %1 :] Bloc %2 : Vérifier l'angle du porte-outil

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier l'angle du porte-outil dans la correction d'outil
Pour les positions de tranchant 1-4, l'angle du porte-outil doit être supérieur ou égal à 90° et inférieur à 180°,
pour les positions de tranchant 5-8, il doit être supérieur à 0° ou inférieur à 90°.

61446 [Canal %1 :] Bloc %2 : Vérifier l'angle de plaquette ou l'angle de dépouille

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier l'entrée de l'angle de plaquette ou l'angle de dépouille dans la correction d'outil !

61501 [Canal %1:] Bloc %2 : La simulation est active

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :
Remède : Réinitialiser la simulation
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61502 [Canal %1:] Bloc %2 : Pas de correction d'outil activée
Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :
Remède : Il faut programmer un numéro d'outil.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61503 [Canal %1:] Bloc %2 : Correction du tranchant à gauche ou à droite
Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :
Remède : La programmation d'une valeur de correction d'outil est indispensable
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61504 [Canal %1:] Bloc %2 : _KNG incorrect pour le réglage
Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :
Remède :
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61505 [Canal %1 :] Bloc %2 : La course de dégagement est inférieure à 1 mm
Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :
Remède : Agrandir la course du dégagement
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61506 [Canal %1 :] Bloc %2 : La course d'approche est inférieure à 1 mm
Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :
Remède : Agrandir la course d'approche
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61507 [Canal %1 :] Bloc %2 : La distance de sécurité est inférieure à 1 mm
Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :
Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61508 [Canal %1:] Bloc %2 : Préréglage incorrect pour la position du flanc

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61509 [Canal %1:] Bloc %2 : Préréglage incorrect pour la position du dresseur

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61510 [Canal %1:] Bloc %2 : Avance de marche d'essai active

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Désactiver l'avance de marche d'essai

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61511 [Canal %1:] Bloc %2 : Position incorrecte du flanc ou du tranchant d'outil D1/D2

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61512 [Canal %1:] Bloc %2 : Position longitudinale incorrecte

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61513 [Canal %1:] Bloc %2 : Dresseur à gauche et meule oblique

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61514	[Canal %1:] Bloc %2 : Il manque le type de la meule
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61515	[Canal %1 :] Bloc %2 : La course de dégagement est inférieure ou égale à la profondeur de passe de dressage
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Modifier la longueur de la course de dégagement
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61517	[Canal %1:] Bloc %2 : Il manque l'angle de la meule oblique
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Entrer l'angle sous \$TC_TPG8
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61518	[Canal %1 :] Bloc %2 : La hauteur du flanc de la meule doit être supérieur au rayon de meule
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Modifier la hauteur de flanc ou le rayon de meule
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61519	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Le type d'usinage est incorrect
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Donner au paramètre B_ART une valeur 1 à 3
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61520	[Canal %1:] Bloc %2 : Les correcteurs additionnels n'ont pas été renseignés
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Régler PM 18094 MM_NUM_CC_TDA_PARAM=10
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61521 [Canal %1:] Bloc %2 : La largeur de meule actuelle est trop importante

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Réduire la largeur de meule

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61522 [Canal %1:] Bloc %2 : Le chevauchement est supérieur ou égal à la largeur de meule actuelle

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Réduire le chevauchement

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61523 [Canal %1:] Bloc %2 : Il manque le signal zéro de la pince de mesure

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier le signal de la pince de mesure.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61524 [Canal %1:] Bloc %2 : L'angle oblique est erroné

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : L'angle de plongée oblique doit être $>-90^\circ$ et $<90^\circ$.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61525 [Canal %1:] Bloc %2 : Type de meule incorrect

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Modifier le type de meule \$TC_TPC1

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61526 [Canal %1:] Bloc %2 : Rayon de pièce = 0

Paramètres :
%1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Entrer un rayon de pièce >0

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61527	[Canal %1 :] Bloc %2 : La rayon de meule est supérieur ou égal au rayon de pièce
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Modifier le rayon de la meule ou le rayon de la pièce
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61529	[Canal %1:] Bloc %2 : Cotation programmée en INCH
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Le PM \$MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC du système de base ne concorde pas avec l'instruction G programmée (G_Groupe13).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61530	[Canal %1:] Bloc %2 : Préréglage incorrect de la position longitudinale
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Vérification du paramètre Position longitudinale
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61531	[Canal %1:] Bloc %2 : Position longitudinale en Z non saisie
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Agrandir le paramètre pour la course d'approche
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61532	[Canal %1:] Bloc %2 : Valeur incorrecte pour _LAGE
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Corriger le contenu du paramètre pour _LAGE.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61533	[Canal %1:] Bloc %2 : Ne pas entrer une longueur L1 sous D...
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Entrer une longueur L1 dans la correction d'outil D de la meule de rectification.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61540 [Canal %1:] Bloc %2 : Numéro D erroné / Dresseur activé dans champ D

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Il faut programmer un numéro D < _GC_DNUM

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61541 [Canal %1:] Bloc %2 : Mauvais type de meule saisi

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Choisir un type de meule valide dans la gestion des outils

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61542 [Canal %1:] Bloc %2 Un point de référence incorrect a été sélectionné lors du choix du système de coordonnées du dresseur

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Il faut programmer un numéro D < _GC_DNUM

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61543 [Canal %1:] Bloc %2 : Un dresseur incorrect a été sélectionné lors du choix du système de coordonnées du dresseur

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Choisir un numéro de dresseur > 0 et < 4

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61544 [Canal %1:] Bloc %2 : Meule usée sur le diamètre

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Remplacer la meule par une meule neuve ou vérifier les valeurs limites dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61545 [Canal %1:] Bloc %2 : Meule usée en largeur

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Remplacer la meule par une meule neuve ou vérifier les valeurs limites dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61546 [Canal %1:] Bloc %2 : Dresseur %4, limite d'usure Longueur 1 atteinte

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Remplacer le dresseur par un neuf ou vérifier les valeurs limites du dresseur

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61547 [Canal %1:] Bloc %2 : Dresseur %4, limite d'usure Longueur 2 atteinte

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Remplacer le dresseur par un neuf ou vérifier les valeurs limites du dresseur

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61548 [Canal %1:] Bloc %2 : Dresseur %4, limite d'usure Longueur 3 atteinte

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Remplacer le dresseur par un neuf ou vérifier les valeurs limites du dresseur

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61549 [Canal %1:] Bloc %2 : Un type de dresseur incorrect a été sélectionné

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier le type de dresseur à la saisie

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61550 [Canal %1 :] Bloc %2 : pivotement du plan impossible avec outil de rectification actif

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le pivotement du plan est impossible avec un outil de rectification actif.

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Mettez en place un outil de fraisage avant de pivoter le plan.
 L'alarme peut être masquée avec la SD 55410 \$SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61551 [Canal %1 :] Bloc %2 : approche de l'outil de fraisage impossible avec outil de rectification actif

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'approche des outils de fraisage est impossible lorsqu'un outil de rectification est actif.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Mettez en place un outil de fraisage avant de sélectionner l'inclinaison.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61552 [Canal %1 :] Bloc %2 : orientation de l'outil de fraisage impossible avec outil de rectification actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'orientation des outils de fraisage est impossible lorsqu'un outil de rectification est actif.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Mettez en place un outil de fraisage avant de sélectionner l'orientation.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61553 [Canal %1 :] Bloc %2 : orientation outil de rectification possible uniquement avec outil de rectification actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'orientation des outils de rectification est possible uniquement lorsqu'un outil de rectification est actif.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Mettez en place un outil de rectification avant de sélectionner l'orientation.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61555 [Canal %1:] Bloc %2 : Diamètre de meule ==0, le calcul de la VCM est impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier le diamètre

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61556 [Canal %1:] Bloc %2 : Chanfrein et rayon bord gauche de la meule impossibles

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61557	[Canal %1 :] Bloc %2 : Chanfrein et rayon bord droit de la meule impossibles
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61558	[Canal %1 :] Bloc %2 : Chanfrein/rayon + hauteur de flanc sont supérieurs à la hauteur du détalonnage sur le bord gauche de la meule
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61559	[Canal %1 :] Bloc %2 : Chanfrein/rayon + hauteur de flanc sont supérieurs à la hauteur du détalonnage sur le bord droit de la meule
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61560	[Canal %1 :] Bloc %2: prise de passe suivant axe Z trop grande ou meule trop étroite
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Réduire le paramètre Course d'approche ou utiliser un autre outil
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61561	[Canal %1 :] Bloc %2 : L'avance du bord gauche de la meule est inférieure ou égale à zéro
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61562	[Canal %1 :] Bloc %2 : L'avance du bord droit de la meule est inférieure ou égale à zéro
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61563 [Canal %1 :] Bloc %2 : L'avance sur diamètre est inférieure ou égale à zéro

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61564 %[Canal %1 :] Bloc %2 : %] L'avance en plongée est inférieure ou égale à zéro

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61565 [Canal %1 :] Bloc %2 : L'avance de dressage est inférieure ou égale à zéro

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61566 [Canal %1 :] Bloc %2 : chanfrein/rayon supérieur à la largeur de la meule

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61567 [Canal %1 :] Bloc %2 : %4 Profondeur totale de pénétration et total de pénétration doivent avoir le même signe

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier le signe de la pénétration

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61568 %[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Erreur lors du profilage %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :
 -103 : exécution impossible
 -121 : interruption à cause de la mémoire insuffisante

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 -103 : vérifier le contour de la meule ou bien la position du dresseur n'est pas adaptée au contour
 -121 : vérifier le contour de la meule et les données technologiques
 Appeler l'assistance téléphonique Siemens.

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61569 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Plan d'usinage différent pour Nouveau profilage et Poursuivre profilage**

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Le plan d'usinage doit être identique pour Nouveau profilage et Poursuivre profilage.

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61570 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Type de profilage différent pour Nouveau profilage / Poursuivre profilage.**

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Le type de profilage (parallèle à l'axe, parallèle au contour) doit être identique pour Nouveau profilage et Poursuivre profilage.

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61571 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Sens de pénétration différent pour Nouveau profilage/Poursuivre profilage**

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Le sens de pénétration doit être identique pour Nouveau profilage et Poursuivre profilage.

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61572 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]La meule ne convient pas pour Poursuivre profilage.**

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Il convient d'utiliser la même meule pour Poursuivre profilage que celle utilisée pour Nouveau profilage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61573 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Le tranchant de la meule ne convient pas pour Poursuivre profilage.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Il convient d'utiliser le même tranchant de meule pour Poursuivre profilage que celui utilisé pour Nouveau profilage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61574 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Erreur dans le contour %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : -1 : le contour n'est pas constant

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier la programmation du contour
 -1 : le contour doit être constant dans l'axe d'usinage

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61575 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Jeux G0 dans la description du contour de la meule

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Des blocs G0 sont présents dans la description du contour de la meule.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - La description du contour de la meule ne doit pas contenir de blocs G0.
 - Vérifier si la description du contour contient des déplacements d'accostage et de retrait ; les supprimer le cas échéant.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61576 %[[Canal %1 :] bloc %2 : %]l'outil actif ne permet pas d'usiner exactement le profil de meule

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :	Les angles d'outil (angle de dépouille et angle du porte-outil) du dresseur actif ne permettent pas d'usiner exactement le profi de meule. Avec les angles d'outil actuels, il resterait de la matière.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Contrôler l'angle de l'outil (angle de dépouille et angle du porte-outil) du dresseur actif ou le contour. Utiliser un autre dresseur.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61601 [Canal %1:] Bloc %2 : Diamètre pièce finie trop petit

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Remède :	Vérifier le paramètre SPD ou DIATH.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61602 [Canal %1:] Bloc %2 : Largeur outil mal définie

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'outil à saigner est plus large que la largeur de gorge programmée.
Remède :	Vérifier l'outil ou modifier le programme.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61603 [Canal %1:] Bloc %2 : Forme de gorge mal définie

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Les rayons/chanfreins en fond de gorge sont incompatibles avec la largeur de gorge. Une gorge frontale sur un élément de contour parallèle à l'axe longitudinal n'est pas possible.
Remède :	Vérifier le paramètre VARI.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61604 [Canal %1:] Bloc %2 : Outil actif altère le contour programmé

Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Violation du contour dans des zones de détalonnage provoquée par l'angle de dépouille de l'outil employé.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Utiliser un autre outil ou vérifier le sous-programme de contour.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61605	[Canal %1:] Bloc %2 : Contour mal programmé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Détection d'un élément de détalonnage non admis.
Remède :	Vérifier le programme de contour.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61606	[Canal %1:] Bloc %2 : Erreur lors préparation du contour
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Une erreur a été trouvée pendant la préparation du contour, cette alarme est toujours en liaison avec une alarme NCK 10930...10934, 15800 ou 15810.
Remède :	Vérifier le sous-programme de contour.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61607	[Canal %1:] Bloc %2 : Point de départ mal programmé
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le point de départ atteint avant l'appel du cycle ne se trouve pas à l'extérieur du rectangle décrit par le sous-programme de contour.
Remède :	Vérifier le point de départ avant d'appeler le cycle.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61608	[Canal %1:] Bloc %2 : Position tranchant erronée programmée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	On doit programmer une position de plaquette 1...4 qui convienne à la forme du dégagement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61609	[Canal %1:] Bloc %2 : Forme mal définie
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Remède :	Vérifier les paramètres de la forme de dégagement ou vérifier la rainure ou la poche.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61610	[Canal %1:] Bloc %2: Pas de profondeur de passe programmée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	

Remède : Vérifier le paramètre MID.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61611 [Canal %1:] Bloc %2: pas de pt d'intersection trouvé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description : Il n'a pas pu être calculé d'intersection avec le contour.
Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
Remède : Vérifier la programmation du contour ou modifier la profondeur de passe.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61612 [Canal %1 :] Bloc %2 : Usinage synchronisé du filetage impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :
Remède : Contrôlez les conditions pour l'usinage synchronisé du filetage :
 - Aucun porte-outil ne doit être actif.
 - Aucune transformation ne doit être active.
 - Aucune rotation ne doit être active.
 Le cas échéant, désactivez la synchronisation du filetage.

61613 [Canal %1:] Bloc %2: position du dégagement mal définie

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :
Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
Remède : Vérifier la valeur du paramètre _VARI.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61614 [Canal %1 :] Bloc %2 : %4- Fonction miroir non autorisée dans le décalage d'origine pour la broche

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description : Le décalage d'origine pour l'usinage avec la contre-broche ne doit pas avoir de fonction miroir en Z.
Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.
Remède : Désactiver la fonction miroir pour le décalage d'origine utilisé.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61615 [Canal %1 :] Bloc %2: La fonction miroir %4 n'est pas autorisée dans le décalage d'origine pour la contre-broche

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le décalage d'origine pour l'usinage avec la contre-broche ne doit pas avoir de fonction miroir en Z.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Désactiver la fonction miroir pour le décalage d'origine utilisé.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61616 [Canal %1 :] Bloc %2: La position actuelle du tranchant %4 n'est pas admise

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Les positions de tranchant 1 à 4 ne sont pas admises pour l'ébauche d'un angle.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61617 [Canal %1 :] Bloc %2 : Vitesse maximale non renseignée pour broche de tournage

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La vitesse maximale de la broche de tournage n'a pas été renseignée.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Saisissez la vitesse de rotation maximale de la broche de tournage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61618 [Canal %1 :] Bloc %2 : La broche de tournage n'est pas configurée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Aucune broche de tournage n'a été configurée.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Configurer la broche de tournage dans le PM 52206 \$MCS_AXIS_USAGE.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61619	[Canal %1 :] Bloc %2 : La broche de tournage n'est pas correctement configurée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La broche de tournage n'est pas correctement configurée.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifiez la mise en service de la broche de tournage. Vérifier les paramètres machine PM 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED, PM 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB et PM 52207 \$MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB bit 8.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61620	[Canal %1 :] Bloc %2 : La fonction miroir %4 n'est pas autorisée pour l'axe linéaire de la contre-broche
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'axe linéaire pour l'usinage avec contre-broche ne doit pas avoir de fonction miroir en Z.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Désactiver la fonction miroir pour le décalage d'origine utilisé.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61621	[Canal %1 :] Bloc %2 : Angle au centre du filetage bombé trop important
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le bombement du filetage est trop grand.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier le paramètre XS ou RS
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61622	[Canal %1 :] Bloc %2 : Porte-outil non configuré pour tournage
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Aucun porte-outil n'a été configuré pour le tournage.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Configurez un porte-outil avec les axes rotatifs : axe B et broche porte-outil. N'activez pas l'identificateur "Cinématique de l'axe B".
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61623 [Canal %1 :] Bloc %2 : Porte-outil non configuré pour le fraisage sur la broche principale

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Aucun porte-outil n'a été configuré pour le fraisage sur la broche principale.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Configurez un porte-outil avec les axes rotatifs : axe B et broche principale.
N'activez pas l'identificateur "Cinématique de l'axe B".

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61624 [Canal %1 :] Bloc %2 : Porte-outil non configuré pour fraisage sur la contre-broche

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Aucun porte-outil n'a été configuré pour le fraisage sur la contre-broche.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Configurez un porte-outil avec les axes rotatifs : axe B et contre-broche.
N'activez pas l'identificateur "Cinématique de l'axe B".

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61625 [Canal %1 :] Bloc %2 : La valeur angulaire programmée ne se trouve pas dans la trame de la denture Hirth : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Une valeur d'angle qui ne se trouve pas dans la trame de la denture Hirth a été programmée.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Programmez une valeur angulaire qui se trouve dans la trame de la denture Hirth.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61626 [Canal %1 :] Bloc %2 : Avec les valeurs angulaires programmées, la matrice de découpage ne se trouve pas dans le plan de tournage %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Des valeurs d'angle ont été programmées avec lesquelles la matrice de découpage ne se trouve pas dans le plan de rotation.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Programmez des valeurs angulaires appropriées ou utilisez la programmation par "Beta" et "Gamma".

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61700 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence du nom du programme à générer

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier le paramètre PRG

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61701 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence du contour %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier le paramètre CON
- Vérifier l'appel du contour
- Vérifier que les contours existent bien dans le répertoire des programmes (pièces, sous-programmes ou programmes pièce)

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61702 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence de l'étiquette %4 dans le contour de la pièce finie

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier que les étiquettes existent dans le contour de la pièce finie.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61703 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence de l'étiquette %4 dans le contour de la pièce brute

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier que les étiquettes existent dans le contour de la pièce brute.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61704 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence du contour de pièce finie

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier l'appel de contour (CYCLE62)

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61705 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence du contour de pièce brute

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier l'appel du contour

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61706 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Erreur dans le contour de pièce finie %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier la programmation du contour de pièce finie

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61707 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Erreur dans le contour de pièce brute %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier la programmation du contour de pièce brute

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61708 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Contours indiqués trop nombreux

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier le nombre de contours
 - Deux contours au maximum (contour de pièce finie et contour de pièce brute)
 - Un contour au minimum (contour de pièce finie)

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61709 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Rayon de tranchant trop faible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier le rayon de tranchant de l'outil dans la gestion d'outils

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61710 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Calcul interrompu

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Le calcul a été interrompu par un service PI, faire une nouvelle tentative.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61711 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Pénétration D supérieure à largeur de plaquette de l'outil

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Contrôler la pénétration D en liaison avec la largeur de plaquette de l'outil dans la gestion d'outils.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61712 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Pénétration DX ou DZ supérieure à longueur de plaquette de l'outil

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Contrôler la pénétration DX ou DZ en liaison avec la longueur de plaquette de l'outil dans la gestion d'outils.

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61713 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Rayon d'outil supérieur à la demi-largeur de plaquette

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Contrôler le rayon de l'outil et la largeur de plaquette de l'outil (outil de plongée / de tronçonnage)

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61714 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Erreur lors du tournage de contour %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :
 -103 : exécution impossible
 -121 : interruption à cause de la mémoire insuffisante

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 -103 : vérifier le contour ou bien la position de l'outil n'est pas adaptée au contour
 -121 : vérifier le contour et les données technologiques
 Appeler l'assistance téléphonique Siemens.

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61730 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]La zone d'usinage se situe en dehors des limites

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Augmenter la zone d'usinage et les limites

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61731	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Impossible de déterminer la direction du contour
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier les contours - Vérifier la présence du point de départ du contour
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61732	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence de matière à usiner
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier la programmation du contour de pièce brute et du contour de pièce finie et en particulier leur emplacement réciproque.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61733	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Position du tranchant incompatible avec direction d'usinage
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier la direction d'usinage programmée par rapport à la position du tranchant de l'outil.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61734	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Contour de pièce finie en dehors du contour de pièce brute
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier la programmation du contour de pièce brute et du contour de pièce finie et en particulier leur emplacement réciproque.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61735 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Pénétration D > Longueur de plaquette d'outil

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier la longueur de pénétration D par rapport à la longueur de plaquette d'outil dans la gestion d'outils.

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61736 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Prof. passe d'usinage supérieure à prof. passe d'outil maximum

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61737 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Prof. passe d'usinage supérieure à prof. passe d'outil minimale

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61738 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Position erronée du tranchant

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier la position du tranchant dans la gestion d'outils

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61739 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]La pièce brute doit être décrite par un contour fermé.

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Vérifier que le contour de la pièce brute est bien fermé.

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61740 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Collision à l'accostage

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Choisir la position de départ de façon à accoster le contour sans risque de collision.

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61741 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Axe dans plage négative

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Vérifier la position de l'axe dans l'ordonnée

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61742 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Le plan de retrait %4 se situe à l'intérieur de la zone d'usinage

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Pour un usinage intérieur, vérifier la zone d'usinage en corrélation avec la distance de retrait qui a été indiquée (\$SCS_TURN_ROUGH_I_RELEASE_DIST)

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61743 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Canal pilote pour chariotage sur deux canaux manque

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Vérifier si un canal pilote a été défini

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61744 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Canal asservi pour chariotage sur deux canaux manque

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Vérifier si un canal asservi a été défini

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61745 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Chariotage sur deux canaux actif dans deux canaux pilote (%4)

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Vérifier si deux canaux pilote sont actifs.
 - Vérifier si le chariotage sur deux canaux est actif simultanément dans plus de deux canaux.
 - Seuls deux canaux doivent être actifs à un moment donné, un canal pilote et un canal asservi.

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61746 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Chariotage sur deux canaux déjà actif dans les canaux (%4)

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction :
 Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :
 - Vérifier si le chariotage sur deux canaux est actif simultanément dans plus de deux canaux.
 - Seuls deux canaux doivent être actifs à un moment donné, un canal pilote et un canal asservi.

Poursuite du programme :
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61747	%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Canal pilote incorrect pour chariotage sur deux canaux (%4)
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier si le programme du canal pilote s'exécute dans le canal sélectionné via le programme du canal asservi dans le paramètre "canal partenaire".
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61748	%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Plans d'usinage différents dans le canal pilote et le canal asservi
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Les plans d'usinage dans le canal pilote et le canal asservi doivent être identiques.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61749	%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Les technologies du canal pilote et du canal asservi différent.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Les technologies (chariotage/restant, plongée/restant, plongée G+D/restant) du canal pilote et du canal asservi doivent être identiques.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61750	%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Usinage différent dans le canal pilote et le canal asservi
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Les types d'usinage (ébauche/finition) du canal pilote et du canal asservi doivent être identiques.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61751	%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Systèmes de mesure différents dans le canal pilote et le canal asservi
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Les systèmes de mesure (groupe G : 13 (G70, G71, G700, G710)) doivent être identiques dans le canal pilote et le canal asservi.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61752	%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Les positions de tranchant ou les sens de coupe des outils diffèrent
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- La position du tranchant et la direction de coupe doivent être identiques dans le canal pilote et le canal asservi.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61753	%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Différences entre les rayons d'outil trop importantes
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- En phase d'ébauche, la différence maximale autorisée entre les rayons d'outil est égale à l'épaisseur de finition
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61754	%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]A l'ébauche, les rayons d'outil doivent être identiques
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier si les rayons d'outil sont identiques dans le canal pilote et le canal asservi
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61755	%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Les largeurs de plaquette différent
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier si les largeurs de plaquette sont identiques dans le canal pilote et le canal asservi.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61756	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Usinage multicanal impossible en raison d'un risque de collision des outils
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'usinage multicanal avec les paramètres programmés conduirait à une collision des outils.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Adapter les paramètres (décalage DCH) de façon qu'un usage multicanal soit possible ou exécuter un usinage monocanal.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61757	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Pièce finie en dehors des limites de plongée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	La pièce finie est en dehors des limites de plongée qui ont été entrées.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier la position du contour de la pièce finie avec les limites de plongée XDA et XDB
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61758	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Axe machine broche maître différente dans canal directeur et canal asservi
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	L'axe machine pour la référence de la broche maître diffère dans le canal directeur et le canal asservi.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier les paramètres machine 35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX, 30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN, 20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND et 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61800 [Canal %1:] Bloc %2: système CNC ext. manque

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Paramètre machine pour langage externe PM18800 : \$MN_MM_EXTERN_LANGUAGE ou le bit d'option 19800 \$ON_EXTERN_LANGUAGE n'est pas mis à "1".

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61801 [Canal %1:] Bloc %2: code G erroné sélectionné

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans l'appel de programme CYCLE300<valeur>, une valeur numérique illicite a été programmée pour le système CNC indiqué ou bien une valeur incorrecte a été spécifiée dans la donnée de réglage du cycle pour le système à codes G.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61802 [Canal %1:] Bloc %2: type d'axe erroné

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'axe programmé est attribué à une broche

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61803 [Canal %1:] Bloc %2: axe programmé inexistant

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : L'axe programmé n'est pas disponible dans le système.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier le paramètre _AXN.
 Contrôler les PM 20050-20080.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61804 [Canal %1:] Bloc %2: position progr. au-delà du point de référence

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La position intermédiaire programmée ou la position courante se trouve derrière le point de référence.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61805 [Canal %1:] Bloc %2: valeur programmée en absolu et en relatif

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La position intermédiaire programmée est programmée non seulement de manière absolue mais aussi relative.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61806 [Canal %1:] Bloc %2: affectation d'axe erronée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La séquence de l'affectation des axes n'est pas valide.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61807 [Canal %1:] Bloc %2: sens de rotation de broche erroné programmé (actif)

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le sens de rotation de broche programmé est incompatible avec le sens de rotation de broche prévu pour le cycle.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier les paramètres SDR et SDAC.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61808 [Canal %1:] Bloc %2: profondeur finale totale ou partielle manque

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La profondeur totale Z ou la profondeur unique Q manque dans le bloc G8x (premier appel du cycle).

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61809 [Canal %1:] Bloc %2: position de perçage non admise

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : --

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61810 [Canal %1:] Bloc %2: code ISO G impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans le bloc d'appel, un nom d'axe ISO non autorisé a été programmé.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61811 [Canal %1:] Bloc %2: nom d'axe ISO non admis

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans le bloc d'appel, une valeur numérique non autorisée a été programmée.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61812 [Canal %1:] Bloc %2: Valeur(s) mal définie(s) dans l'appel externe de cycle

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans le bloc d'appel, une valeur numérique non autorisée a été programmée.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61813 [Canal %1:] Bloc %2: valeur GUD mal définie

Description : Dans les paramètres de réglage de cycle, une valeur numérique non autorisée a été introduite.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61814 [Canal %1:] Bloc %2: cordonnées polaires impossibles avec cycle

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : --

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61815 [Canal %1:] Bloc %2: G40 non active

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description : Avant l'appel de cycle, G40 n'était pas actif.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61816 [Canal %1:] Bloc %2: axes pas au point de référence

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : --
Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède : --
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61817 [Canal %1:] Bloc %2: coordonnées de l'axe dans la zone de protection

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description : --
Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède : --
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61818 [Canal %1:] Bloc %2: les limites de zone d'axe sont identiques

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description : --
Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède : --
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61819 [Canal %1 :] Bloc %2 : Risque de collision lors du retrait : l'outil viole le contour programmé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description : Pour G70 en mode ISO, le retrait au point de départ viole le contour.
Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède : Insérer un bloc G1 à la hauteur du point de départ à la fin du contour.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61840 [Canal %1 :] Bloc %2 : erreur de cycle lors de l'exécution de l'optimisation Servo automatique : ACK=%3, SEQ=%4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = Mode d'acquittement
 %4 = Numéro de séquence MMC

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61841 [Canal %1 :] Bloc %2 : GUD requises pour optimisation Servo automatique absentes : %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = GUD absentes

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61842 [Canal %1 :] Bloc %2 : Appel d'un cycle de l'optimisation Servo automatique non autorisé : %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette
 %3 = Caller

Description : L'appel de CYCLE75x n'est pas autorisé car il est appelé depuis un cycle du répertoire de cycles standard ou du constructeur.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Le mot de passe constructeur est nécessaire pour l'appel de CYCLE75x
 Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61850 [Canal %1 :] Bloc %2 : Transformation d'enveloppe de cylindre non débloquée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La transformation d'enveloppe de cylindre n'est pas débloquée pour ShopMill.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61851 [Canal %1 :] Bloc %2 : Aucune transformation adaptée n'a été configurée : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La transformation n'est pas configurée pour cette machine.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61852 [Canal %1 :] Bloc %2 : transformation non configurée pour le plan : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La transformation n'est pas configurée pour le plan utilisé. Changer de plan.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61853 [Canal %1 :] Bloc %2 : Plan incorrect pour usinage avec axe rotatif : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Usinage impossible dans le plan actuel sur l'axe rotatif. Changer de plan.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61854 [Canal %1 :] Bloc %2: nivea de sous-programme trop bas pour recherche de bloc

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le niveau de sous programme est trop bas pour la recherche de bloc.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Effectuer recherche de bloc sur un autre bloc.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61855 [Canal %1 :] Bloc %2: Le point de destination se situe dans la plage de retrait

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le point de destination indiqué se situe dans la plage de retrait.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le point de destination ou la plage de retrait.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61856 [Canal %1 :] Bloc %2 : Saisie de la valeur absolue du décalage d'origine non débloquée

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La saisie d'une valeur de décalage d'origine absolue n'est pas autorisée.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : 52212 \$MCS_FUNCTION_MASK_Tech bit 6 : Impossible de saisir une valeur de décalage d'origine ZV absolue (ShopTurn).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61857 [Canal %1 :] Bloc %2 : Aucun axe rotatif configuré pour la prise de pièce brute

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Aucun axe rotatif n'a été configuré pour la prise de pièce brute.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier PM 52207 \$MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB bit 8.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61858 [Canal %1 :] Bloc %2 : Tournage uniquement possible avec pièce brute abloquée au centre

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le tournage est uniquement possible avec une pièce brute abloquée au centre.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Utilisez une pièce brute abloquée au centre.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61859 [Canal %1 :] Bloc %2 : Tournage non débloqué

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Le tournage n'est pas configuré sur la machine.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier paramètre machine : 52201 \$MCS_TECHNOLOGY_EXTENSION=1 (mode tournage).

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61860 [Canal %1 :] Bloc %2 : Tournage uniquement possible sur broche de tournage

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Aucune broche de tournage n'a été sélectionnée en tant qu'ablocage pour le mode tournage.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Sélectionner une broche de tournage en tant qu'ablocage pour le mode tournage.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61861 [Canal %1 :] Bloc %2 : La poupée mobile n'est pas sélectionnée dans ce canal

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La poupée mobile a été sélectionnée dans un autre canal, mais pas dans ce canal.
La différence de sélection/désélection entraîne une contradiction.
La contre-broche ne peut pas être positionnée lorsque la poupée mobile est sélectionnée.
Toutefois, la contre-broche doit être positionnée lorsque la poupée mobile est désélectionnée.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Activer ou désactiver la poupée mobile de façon homogène dans tous les canaux.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61862 [Canal %1 :] Bloc %2 : L'appel d'un cycle ShopTurn dans un programme ShopMill n'est pas autorisé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Une tentative d'appel d'un cycle ShopTurn a été effectuée dans un programme ShopMill.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Effacer bloc

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61863 [Canal %1 :] Bloc %2 : L'appel d'un cycle ShopMill dans un programme ShopTurn n'est pas autorisé

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Une tentative d'appel d'un cycle ShopMill a été effectuée dans un programme ShopTurn.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Effacer bloc

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61864 [Canal %1 :] Bloc %2 : Sélection de poupée mobile oui/non doit être identique dans tous les canaux

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La sélection Poupée mobile oui/non doit être identique dans tous les canaux dans l'en-tête de programme.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Pour Poupée mobile oui/non dans l'en-tête de programme, utilisez la même sélection dans tous les canaux.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61865 [Canal %1 :] Bloc %2 : L'appel d'un cycle ShopTurn est uniquement autorisé dans un programme ShopTurn

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un cycle ShopTurn ne peut pas être utilisé en dehors d'un programme ShopTurn, car dans ce cas les variables d'environnement requises ne seraient pas renseignées.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Appeler un cycle ShopTurn dans un programme ShopTurn. Si cela n'est pas possible, la tâche doit être programmée en code G.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61866 [Canal %1 :] Bloc %2 : L'appel d'un cycle ShopMill est uniquement autorisé dans un programme ShopMill

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Un cycle ShopMill ne peut pas être utilisé en dehors d'un programme ShopMill, car dans ce cas les variables d'environnement requises ne seraient pas renseignées.

Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Appeler un cycle ShopMill dans un programme ShopMill. Si cela n'est pas possible, la tâche doit être programmée en code G.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61867	[Canal %1 :] Bloc %2 : Pour Frontal C, le trajet de relèvement ne doit pas dépasser la distance au centre.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le trajet de relèvement est trop grand. Pour Frontal C, le trajet de relèvement ne doit pas dépasser la distance au centre. Sinon le relèvement se poursuivrait jusque dans la zone négative ce qui provoquerait un pivotement de la broche.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Utiliser un trajet de relèvement moins important ou, si possible, Frontal Y.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61868	[Canal %1 :] Bloc %2 : Le programme a été créé sur une autre machine et doit être adapté.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Le programme a été créé sur une autre machine et comporte des parties de programme non exécutables sur cette machine.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Le programme doit être adapté dans l'éditeur ShopMill/ShopTurn.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61869	[Canal %1 :] Bloc %2 : recherche de bloc uniquement possible avec calcul
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Pour ShopMill et ShopTurn, seule une recherche de bloc avec calcul est possible.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Utiliser un autre mode de recherche de bloc.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61870	[Canal %1 :] Bloc %2 : risque de collision en cas de retrait automatique. Retirer l'outil manuellement !
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Risque de collision en cas de retrait automatique.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Retirer l'outil manuellement !
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61900	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence du nom du programme à générer
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier le paramètre PRG
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61901	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence du contour %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier l'appel du contour - Vérifier que les contours existent bien dans le répertoire des programmes (pièces, sous-programmes ou programmes pièce).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61902	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence de l'étiquette %4 dans le contour de poche
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier que les étiquettes existent bien dans le contour de poche.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61903 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence de l'étiquette %4 dans le contour de la pièce brute

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier que les étiquettes existent dans le contour de la pièce brute.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61904 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Pas d'étiquette %4 dans le contour filot

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier que les étiquettes existent dans le contour filot

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61905 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence de l'étiquette %4 dans le contour de tourillon

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier que les étiquettes existent bien dans le contour de tourillon.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61906 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence de l'étiquette %4 dans le contour

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier que les étiquettes existent bien dans le contour

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61907 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence du contour de poche

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier l'appel du contour

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61908 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence du contour de pièce brute

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier l'appel du contour

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61909 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Erreur dans le contour de poche %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier la programmation du contour de poche.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61910 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Erreur dans le contour de pièce brute %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier la programmation du contour de pièce brute

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61911 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Erreur dans le contour îlot %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier la programmation du contour îlot
 - Vérifier si le contour îlot est fermé
 - Vérifier si le contour a une auto-intersection

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61912 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Erreur dans le contour de tourillon %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier la programmation du contour de tourillon.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61913 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Erreur dans le contour %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier la programmation du contour.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61914 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Contours indiqués trop nombreux

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier le nombre de contours.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61915	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Rayon de fraise trop petit
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier le rayon de fraise dans la gestion d'outils.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61916	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Calcul interrompu
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Le calcul a été interrompu par un service PI, faire une nouvelle tentative.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61917	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Combinaison illicite entre centrage/pointage et tourillon
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- L'usinage d'un tourillon en corrélation avec un centrage/pointage n'est pas autorisé !
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
61918	%[[Canal %1:] Bloc %2: %]Rayon fraise pour usinage résiduel doit être < rayon fraise outil de référence
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier le rayon de fraise pour l'usinage résiduel. Il doit être inférieur au rayon de fraise de l'outil de référence !
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61919 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Rayon trop petit de l'outil de référence

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier le rayon de l'outil de référence !

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61920 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Erreur lors du fraisage contour %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : 3020 : plus de mémoire disponible
 3022 : le contour est incorrect
 3023 : vérifier le contour (le contour contient éventuellement des éléments trop petits)
 3356 : la matière restante ne peut pas être usinée entièrement avec l'outil utilisé.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : 3020, 3022 et 3023 : vérifier le contour et les données technologiques
 3356 : pour l'usinage restant, utiliser un outil avec un diamètre plus petit, permettant d'usiner entièrement la matière restante.
 Appeler l'assistance téléphonique Siemens.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61930 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence de contour

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier l'appel du contour
 - Vérifier que les contours existent bien dans le répertoire des programmes (pièces, sous-programmes ou programmes pièce)

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61931 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Le contour n'est pas fermé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier que les contours sont bien fermés.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61932 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Contur avec auto-intersection

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Modifier la programmation du contour

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61933 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Trop nombreux éléments de contour

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Modifier la programmation du contour en essayant de réduire le nombre d'éléments de contour.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61934 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Programmation du plan d'usinage interdite ici

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Modifier la programmation du contour

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61935 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Programmation du système de mesure inch/métrique interdite ici

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Modifier la programmation du contour

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61936 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]G0 n'est pas autorisé dans la programmation d'un contour

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Modifier la programmation du contour, remplacer G0 par G1.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61937 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Profondeur de poche mal programmée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier le paramètre Z1.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61938 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Le point de départ n'est pas indiqué

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier l'indication du paramètre de départ,
 - avec G17 : XS, YS
 - avec G18 : ZS, XS
 - avec G19 : YS, ZS

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61939 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Cercle sans indication de centre

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier la programmation du contour, en particulier la programmation du cercle.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61940 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Le point de départ est mal programmé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Corriger l'indication du point de départ.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61941 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Rayon d'hélice trop petit

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Augmenter le rayon d'hélice.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61942 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]L'hélice viole le contour

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier le rayon d'hélice, le réduire si possible.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61943 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Le mouvement d'accostage ou de retrait viole le contour

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Si possible, diminuer la distance de sécurité SC.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61944 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Course de la rampe trop courte

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Lors de la pénétration oscillante, le message "Course de la rampe trop courte" apparaît quand, sur la course de la rampe, l'outil s'éloigne du point de pénétration d'une distance inférieure au diamètre de fraise ou que la profondeur d'usinage n'est pas atteinte.

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Réduire l'angle de pénétration quand l'outil reste trop près du point de pénétration
 - Augmenter l'angle de pénétration quand l'outil n'atteint pas la profondeur d'usinage
 - Utiliser un outil avec un rayon plus petit
 - Utiliser un autre mode de pénétration

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61945 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Pénétration dans le plan trop grande, matière restante dans coins

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier les paramètres pour la profondeur de passe dans le plan
 - avec G17 : DXY
 - avec G18 : DZX
 - avec G19 : DYZ

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61946 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Le contour îlot existe deux fois

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Effacer le contour îlot en double.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61947 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Le contour de tourillon existe deux fois

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Effacer le contour de tourillon en double.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61948 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Absence de matière à usiner

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier la programmation des contours.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61949 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]L'îlot se situe en dehors de la poche

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier la programmation du contour de l'îlot/de la poche.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61950 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Pas de matière restante

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61951 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Rayon de fraise trop grand pour matière restante

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Utiliser une fraise avec un plus petit rayon.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61952 %[[Canal %1:] Bloc %2: %]Rayon fraise matière restante trop petit par rapport à fraise référence

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Arrêt interpréteur.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède : - Pour l'usinage restant, utiliser une fraise avec un plus grand rayon.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

62000 [Canal %1:] Bloc %2: Effectuez un changement d'outil

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Mettre un nouvel outil en place SVP.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62098 [Canal %1:] Bloc %2: %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Cette alarme est utilisée à des fins différentes.
 Veuillez tenir compte du texte du message.

Remède : En fonction du texte du message d'alarme

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62100 [Canal %1:] Bloc %2 : Pas de cycle de perçage activé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Avant l'appel de l'image de perçage, il n'a été appelé, de façon modale, aucun cycle de perçage/taraudage/alésage.

Remède : Vérifier si cycle de perçage a été appelé de façon modale avant l'appel du cycle de perçage d'un réseau de trous

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62101	[Canal %1:] Bloc %2: Sens de fraisage incorrect - G3 est généré
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	En avalant ou opposition programmé. Cependant, la broche ne tournait pas lors de l'appel de cycle.
Remède :	Vérifier la valeur dans le paramètre CDIR.
62102	[Canal %1:] Bloc %2: Poche pas entièrement évidée lors de la finition
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
62103	[Canal %1:] Bloc %2: Pas de surépaisseur de finition programmée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Aucune surépaisseur de finition n'a été programmée bien qu'une surépaisseur de finition soit nécessaire pour ce type d'usinage.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer la surépaisseur de finition.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
62104	[Canal %1:] Bloc %2: Numéro du cycle de perçage/taraudage/alésage mal défini
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
62105	[Canal %1:] Bloc %2: le nombre de colonnes ou de lignes vaut zéro
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Remède :	Vérifier les paramètres _NUM1 et _NUM2.
62106	[Canal %1:] Bloc %2 : valeur erronée pour état de surveillance dans surveillance outil
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62107 [Canal %1:] Bloc %2 : paramètre %4 mal défini pour la surveillance outil dans les cycles

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62108 [Canal %1:] Bloc %2 : erreur dans fonction de surveillance outil dans les cycles

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède :

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62180 [Canal %1:] Bloc %2: régler axes rotatifs %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Exemple de l'affichage de l'angle d'orientation à régler pour les axes rotatifs manuels :
 62180 "Régler axes rotatifs B=32,5° C=45°"

Remède : Angles à régler pour les axes rotatifs manuels

62181 [Canal %1 :] Bloc %2 : Régler axe rotatif %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Exemple de l'affichage de l'angle d'orientation à régler pour un axe rotatif manuel :
 62181 "Régler axe rotatif B=32,5°"

Remède : Angle à régler pour un axe rotatif manuel

62182 [Canal %1:] Bloc %2: Monter la tête orientable: %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Invitation à charger la tête orientable.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62183 [Canal %1:] Bloc %2: Remplacer la tête orientable: %4

Paramètres :
 %1 = Numéro du canal
 %2 = Numéro du bloc, étiquette

Description :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62184	[Canal %1:] Bloc %2: Echanger la tête orientable: %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	--
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
62185	[Canal %1:] Bloc %2: Angle adapté à l'incrément angulaire: %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	%4 angle différentiel dans le cas d'une denture Hirth
Remède :	Vérifier la mise en service de cycle de pivotement CYCLE800.
62186	[Canal %1:] Bloc %2 : Pas de pivotement en JOG --> le DO actif G%4 et le DO de base total (G500) renferment des rotations.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans le cas d'un pivotement en JOG, il est impossible d'écrire une rotation dans le décalage d'origine DO si des rotations figurent déjà dans le DO de base total ou la référence de base. La signalisation de l'erreur 62186 ne peut pas être masquée -> voir donnée de réglage 55410 \$SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK
Remède :	%4 Numéro du décalage d'origine actif DO.
62187	[Canal %1:] Bloc %2 : Pivotement dans JOG - G500 activée et le DO de base total ou la référence de base renferme des rotations.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Dans le cas d'un pivotement en JOG, il est impossible d'écrire une rotation dans le décalage d'origine DO si, G500 étant active, des rotations figurent déjà dans le DO de base total G500 ou la référence de base. La signalisation de l'erreur 62187 peut être masquée -> voir donnée de réglage 55410 \$SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK
Remède :	voir Nota sur 62186 et 62187.
62200	[Canal %1:] Bloc %2 : Faire démarrer broche
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Arrêt avant exécution du filetage, car la broche est immobilisée.
Remède :	Démarrer la broche d'outil avant l'usinage du filetage.
62201	[Canal %1:] Bloc %2 : le décalage Z n'a aucun effet sur les plans de retrait !
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette
Description :	Les plans de retrait se rapportent à la pièce. Pour cette raison, les décalages programmables n'ont aucun effet sur les plans de retrait.
Remède :	Vérifier que le décalage ne provoque pas de collision. Confirmer ensuite le Départ programme.

62202 [Canal %1:] Bloc %2 : ATTENTION : l'outil est en partance pour un usinage !

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Après recherche de bloc, on doit se trouver dans une position avec accostage direct.

Remède : Vérifier si la position désirée peut être atteinte sans collision.

Lancer ensuite le programme CN.

62300 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le numéro de la mémoire des valeurs empiriques.

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description : --

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier la consigne

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62301 [Canal %1 :] Bloc %2 : Attention : recherche de bloc, avance de marche d'essai ou simulation à l'état actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : - Désactiver le test du programme ou l'avance de marche d'essai

62303 [Canal %1:] Bloc %2: Zone de fiabilité dépassée %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : - Vérifier la consigne et le paramètre _TSA.

62304 [Canal %1:] Bloc %2: Dépassement écart supérieur

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : La différence entre la valeur réelle et la valeur de consigne est supérieure à la limite de tolérance supérieure (paramètre _TUL)

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62305 [Canal %1:] Bloc %2: Dépassement écart inférieur

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : La différence entre la valeur réelle et la valeur de consigne est inférieure à la limite de tolérance inférieure (paramètre _TLL).

62306 [Canal %1:] Bloc %2: Différence dimensionnelle admissible dépassée

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : La différence entre valeur réelle et valeur de consigne est supérieure au paramètre de tolérance _TDIF, les paramètres d'outil ne seront pas corrigés.

62307 [Canal %1:] Bloc %2 : le nombre max. de caractères par ligne est dépassé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description : Le nombre de caractères par ligne est insuffisant.

Remède : Augmenter la valeur dans _PROTFORM[1]

62310 [Canal %1:] Bloc %2: le nombre maxi de caractères est limité à %4 caractères par ligne

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : --

62311 [Canal %1:] Bloc %2 : le nombre maxi de caractères par ligne _PROTFORM[1] est adapté.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description : Le nombre de caractères maximum par ligne _PROTFORM[1] a été adapté.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62312 [Canal %1:] Bloc %2 : palpeur n'est pas perpendiculaire au plan !

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62314 [Canal %1:] Bloc %2 : Limitation de déplacem. par fin de course logiciel, surveillance de collision activée, suite avec Départ prog. / Abandon avec RESET

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Positionner la pièce à mesurer à une distance plus grande des fins de course logiciels.

62315 [Canal %1:] Bloc %2 : Ecraser l'enregistrement de la cinématique %4 ; oui -> Départ prog. (NC Start), non -> Reset

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :

62316	[Canal %1:] Bloc %2 : Ecraser les données TRAORI ; oui -> Départ prog. (NC Start), non -> Reset
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	
62317	[Canal %1:] Bloc %2 : Dépassement de la tolérance du vecteur linéaire %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	
62318	[Canal %1:] Bloc %2 : Dépassement de la tolérance du vecteur d'axe rotatif %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	
62319	[Canal %1:] Bloc %2: pas de correction interne des données de calibrage
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	Contrôler l'orientation du palpeur de mesure / la position de la broche L'orientation (position programmée) du palpeur de pièce dans la broche lors de la mesure doit être identique à la position lors de l'étalonnage ! Si ces positions sont différentes, les données de calibrage ne peuvent pas être corrigées dans le cycle par rapport à une rotation du système de coordonnées du plan de travail de l'axe de pénétration.
62320	[Canal %1:] Bloc %2: Des tranchants isolés présentent une différence dimensionnelle : %4
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	
Remède :	La mesure des tranchants a montré que le nombre indiqué de tranchants dépasse la différence dimensionnelle. Il faut décider si le travail peut être poursuivi ou non avec cet outil.
62321	[Canal %1 :] Bloc %2 : Axe rotatif 1 : tolérance du diamètre de la sphère de calibrage entre les mesures %4 dépassée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description :	Voir le diamètre mesuré dans les paramètres _OVR[75] à _OVR[77] ou la valeur dans la SD \$SCS_MEA_KIN_DM_TOL
Remède :	Vérification des données de calibrage ou nouveau calibrage du palpeur 3D Vérification de la structure mécanique de la sphère de calibrage dans la machine
62322	[Canal %1 :] Bloc %2 : Axe rotatif 2 : tolérance du diamètre de la sphère de calibrage entre les mesures %4 dépassée
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description : Voir le diamètre mesuré dans les paramètres _OVR[75] à _OVR[77] ou la valeur dans la SD \$SCS_MEA_KIN_DM_TOL
Remède : Vérification des données de calibrage ou nouveau calibrage du palpeur 3D
 Vérification de la structure mécanique de la sphère de calibrage dans la machine

62377 [Canal %1:] Bloc %2: Tolérance dimensionnelle %4 dépassée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède :

62500 [Canal %1:] Bloc %2 : La vitesse circonférentielle VCM a été limitée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier la valeur limite pour VCM et, le cas échéant, programmer une valeur plus faible dans le programme CN.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62501 [Canal %1:] Bloc %2 : La vitesse de rotation a été limitée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier la valeur limite pour la vitesse de rotation et, le cas échéant, programmer une valeur plus faible dans le programme CN.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62502 [Canal %1:] Bloc %2 : Dresseur %4, la vitesse circonf. a été limitée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier la valeur limite pour VCM et, le cas échéant, programmer une valeur plus faible dans le programme CN.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62503 [Canal %1:] Bloc %2 : Dresseur %4, la vitesse de rotation a été limitée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
 %2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : Vérifier la valeur limite pour la vitesse de rotation et, le cas échéant, programmer une valeur plus faible dans le programme CN.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

Alarmes IHM

120200	Traitement de l'affichage inhibé, veuillez patienter.
Description :	En raison de la charge de l'exécution d'un programme pièce, la commande n'est pas en mesure de maintenir à jour toutes les valeurs actuelles d'affichage.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	L'alarme disparaît automatiquement dès que la situation de surcharge a été supprimée. Si cette alarme apparaît fréquemment, le technicien de mise en service doit effectuer des corrections adéquates (par ex. diminuer la fréquence de cycle IPO).
Poursuite du programme :	Interne
120400	Les paramètres pour les liaisons acycliques aux groupes d'entraînements ne sont pas encore actifs.%nQuitter l'IHM et la redémarrer.
Description :	Un transfert de données vers/depuis un groupe d'entraînement a échoué car les paramètres pour les liaisons acycliques aux groupes d'entraînements ne prennent effet qu'après le redémarrage de l'IHM.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Mettre l'IHM hors/sous tension et répéter ensuite la séquence ayant conduit à l'alarme.
Poursuite du programme :	Interne
120401	SINAMICS : dépassement de temps pour la requête d'écriture pour le paramètre %1, valeur %2, plage %3: dépassement de temps %4s!
Paramètres :	%1 = Numéro du paramètre dont la valeur doit être écrite. %2 = Valeur devant être écrite. %3 = Plage (classe d'objet d'entraînement auquel a été adressé la requête d'écriture). %4 = Temps écoulé sans que la requête d'écriture n'ait été acquittée par le groupe d'entraînement.
Description :	La requête d'écriture d'un paramètre SIMATIC n'a pas été acquittée dans les 10 secondes par le groupe d'entraînement. Si la requête d'écriture n'est pas acquittée par le groupe d'entraînement dans les 10 secondes suivantes, l'alarme est à nouveau émise. L'attente de l'acquiescement de la requête d'écriture dure maximum 130 secondes, c. à d. que si le dépassement de temps indiqué dans l'alarme est supérieur à 130 secondes, il faut considérer que la requête d'écriture a échoué, alors que dans le cas contraire, on peut supposer qu'elle a été réussie malgré le dépassement de temps.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Si le temps de dépassement indiqué dans l'alarme est inférieur à 130 secondes, acquiescer l'alarme, sinon, mettre hors/sous tension la commande, le système d'entraînement et l'IHM et répéter la séquence ayant conduit à l'alarme.
Poursuite du programme :	Interne
120402	Bus%1.Esclave%2: %3: première mise en service SINAMICS nécessaire
Paramètres :	%1 = Numéro de bus %2 = Adresse d'esclave %3 = Nom du groupe d'entraînement concerné
Description :	Le groupe d'entraînement possédant le numéro de bus et l'adresse d'esclave indiqués dans l'alarme est à l'état "première mise en service".
Réaction :	Visualisation de l'alarme.

Remède : Effectuer la première mise en service pour le groupe d'entraînement concerné.
Pour cela, sélectionner dans l'IHM "Mise en service > Système d'entraînement > Groupe d'entraînement", marquer le groupe d'entraînement concerné et suivre les indications d'IHM.

Poursuite du programme : Interne

120403 Bus%1.Esclave%2: %3: vérifier/acquitter la topologie !

Paramètres : %1 = Numéro de bus
%2 = Adresse d'esclave
%3 = Nom du groupe d'entraînement concerné

Description : Le groupe d'entraînement possédant le numéro de bus et l'adresse d'esclave indiqués dans l'alarme a constaté, lors du contrôle de topologie DRIVE-CLiQ au démarrage, une différence illicite entre la topologie prescrite et la topologie existante. Pour cette raison, le groupe d'entraînement a interrompu le démarrage et est passé à l'état "Erreur de topologie".

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : - Contrôler la topologie existante et le cas échéant rebrancher pour obtenir la topologie prescrite.
- Contrôler les câbles DRIVE-CLiQ : rupture, mauvais contact.
- Contrôler le bon fonctionnement des constituants DRIVE-CLiQ.

Remarque :

L'IHM comporte une option de menu de diagnostic (par ex. comparaison prescrit/existant) sous "Mise en service > Systèmes d'entraînement > Groupes d'entraînement > Topologie".

Poursuite du programme : Interne

120404 L'établissement de la liaison acyclique %1 a échoué.%nMettre la commande, l'entraînement et l'IHM hors/sous tension.

Paramètres : %1 = Nom de liaison

Description : L'établissement de la liaison acyclique avec un groupe d'entraînement pour le transfert de données depuis/vers le groupe d'entraînement a échoué.
Le fichier n'a pas pu être transféré depuis/vers le groupe d'entraînement.
Le groupe d'entraînement concerné possède le numéro de bus et l'adresse d'esclave contenus dans le nom de la liaison : / DRIVE_<NuméroBus>_<AdresseEsclave>.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Exécuter les mesures ci-dessous dans l'ordre indiqué jusqu'à ce que la séquence ayant conduit à l'alarme puisse être exécutée avec succès :

1. Mettre la commande, l'entraînement et l'IHM hors/sous tension et reproduire la séquence ayant conduit à l'alarme.
2. Charger la configuration PROFBUS (HW Config) avec la même ID sous-réseau d'AP et de CP dans l'AP et la CP, mettre hors/sous tension la commande et l'IHM et reproduire la séquence ayant conduit à l'alarme.
3. Restaurer les paramètres d'usine sur le groupe d'entraînement concerné, mettre la commande, l'entraînement et l'IHM hors/sous tension et reproduire la séquence ayant conduit à l'alarme.
4. Ouvrir une requête d'assistance contenant le message d'erreur sous <http://www.siemens.com/automation/support-request>

Poursuite du programme : Interne

120405 SINAMICS : mise à jour du firmware en cours sur les composants DRIVE-CLiQ.%nVeuillez patienter jusqu'à ce que la mise à niveau du firmware soit terminée.

Description : La mise à jour du firmware est en cours d'exécution sur au moins un constituant DRIVE-CLiQ.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Pas nécessaire.
Veuillez patienter jusqu'à ce que la mise à jour du firmware soit terminée.
La fin de la mise à jour du firmware est signalée par l'alarme 120406.

Poursuite du programme : Interne

120406 **SINAMICS : mise à jour des constituants DRIVE-CLiQ terminée.%nMettre le système d'entraînement hors/sous tension !**

Description : La mise à jour du firmware est terminée sur tous les constituants DRIVE-CLiQ.
Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Mettre hors/sous tension le système d'entraînement y compris tous les constituants DRIVE-CLiQ.
Poursuite du programme : Interne

120407 **SINAMICS : ordre de lecture du paramètre %1, plage %2 : temps dépassé de %3s !**

Paramètres :
 %1 = Numéro du paramètre dont la valeur a été lue.
 %2 = Plage (classe d'objet d'entraînement auquel a été adressé la requête d'écriture).
 %3 = Temps qui a été nécessaire à la lecture du paramètre.
Description : La lecture d'un paramètre SINAMICS a été trop longue. Le fonctionnement d'un IHM connecté risque de présenter une grande inertie.
Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède :
 1. Acquitter l'alarme
 2. Vérifier la charge de l'entraînement : les valeurs des temps de calcul figurant dans le paramètre r9976 de l'unité de contrôle (CU) correspondante doivent être inférieures à 80%
 3. Ouvrir une requête d'assistance contenant le message d'erreur sous <http://www.siemens.com/automation/support-request>
Poursuite du programme : Interne

120408 **Adaptation du mode de fonctionnement Safety Integrated requise sur au moins un groupe d'entraînement !**

Description : Une adaptation du mode de fonctionnement Safety Integrated est nécessaire sur au moins un groupe d'entraînement.
Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Il est nécessaire de procéder à une adaptation du mode de fonctionnement Safety Integrated sous 'Mise en service/Safety/Adapter mode de fonctionnement SI'.
Poursuite du programme : Interne

150000 **Il a été mis fin de façon inattendue à l'application Auto Servo Tuning pendant une exécution précédente.%nLa restauration des données de sortie du dernier tuning pourrait être nécessaire.**

Description : L'alarme signale qu'il existe un point de restauration.
 Un point de restauration peut demeurer sur une plateforme lorsqu'il est mis fin à l'AST de façon inattendue (à la suite par exemple d'une coupure de courant, d'une coupure de communication etc.).
 La récupération du point de restauration ramène les paramètres machine aux valeurs qu'ils avaient avant le tuning. La machine retrouve ainsi un état de cohérence fonctionnelle.
Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : La restauration des données peut être effectuée par l'application Auto Servo Tuning dans le domaine Mise en service.
Poursuite du programme : Interne

150001 **Erreur pendant la servo-optimisation automatique : %1**

Description : L'optimisation automatique de l'axe a échoué.
 Auto Servo Tuning a interrompu l'optimisation en raison d'une erreur.
Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : A l'aide du message d'erreur, créer une demande d'assistance (Support Request) sous : <http://www.siemens.com/automation/support-request>

Poursuite du programme : Interne

150002 Erreur dans l'AST Kernel Library : %1

Description : L'optimisation automatique de l'axe a échoué.
Auto Servo Tuning a interrompu l'optimisation en raison d'une erreur.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : A l'aide du message d'erreur, créer une demande d'assistance (Support Request) sous : <http://www.siemens.com/automation/support-request>

Poursuite du programme : Interne

150003 Ajust. auto asservissement a échoué. Raison : %1

Description : L'optimisation automatique de l'axe a échoué.
Les appels d'optimisation de l'axe dans le programme pièce sont probablement erronés ou incomplets.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Consulter le numéro d'erreur dans la documentation de l'application.
Après suppression de l'erreur, il faut redémarrer le programme pièce.

Poursuite du programme : Interne

150004 L'AST Kernel Library a interrompu l'optimisation. Cause: %1

Description : L'optimisation automatique de l'axe a échoué.
Les appels d'optimisation de l'axe dans le programme pièce sont probablement erronés ou incomplets.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Consulter le numéro d'erreur dans la documentation de l'application.
Après suppression de l'erreur, il faut redémarrer le programme pièce.

Poursuite du programme : Interne

150005 Auto Servo Tuning a été annulé par l'utilisateur.

Description : L'optimisation automatique de l'axe a été annulée par l'utilisateur.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Le programme pièce doit être redémarré

Poursuite du programme : Interne

150100 Mode adaptation des niveaux d'accès des touches logicielles actif

Description : L'alarme signale que le mode de mise en service des touches logicielles a été activé.
Dans ce mode, un clic droit sur une TL permet de de modifier le niveau d'accès.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : L'alarme disparaît automatiquement dès qu'il est mis fin au mode de mise en service des touches logicielles.

Poursuite du programme : Interne

150201 La communication avec %1 a été coupée

Paramètres : %1 = URL source du composant concerné

Description :	Un bus de communication relie le tableau de commande avec la CN et l'AP. L'alarme survient lorsque la communication entre ces composants est perturbée. Cette alarme invalide toutes les valeurs d'affichage en lien avec la CN et l'AP. Les perturbations de ce type sont normales au cours du démarrage des commandes (par ex. après une réinitialisation).
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	L'alarme disparaît automatiquement dès que la situation d'erreur est terminée. Lorsque cette alarme est permanente, des causes d'erreur très diverses peuvent être présentes. (par ex. rupture de conducteur, pas de démarrage de CN / API, configuration erronée de l'adresse / vitesse de transmission de l'un des abonnés du bus, etc.).
Poursuite du programme :	Interne

150202	En attente d'une communication avec %1
Paramètres :	%1 = URL source du composant concerné
Description :	Un bus de communication relie le tableau de commande avec la CN et l'AP. L'alarme survient lors du premier lancement de MMC lorsque le démarrage de la CN et de l'AP n'est pas encore achevé ou lorsque la communication avec ces composants est perturbée. Cette alarme invalide toutes les valeurs d'affichage en lien avec la CN et l'AP. Les perturbations de ce type sont normales au cours du démarrage des commandes (par ex. après une réinitialisation).
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	L'alarme disparaît automatiquement dès que la situation d'erreur est terminée. Lorsque cette alarme est permanente, des causes d'erreur très diverses peuvent être présentes. (par ex. rupture de conducteur, pas de démarrage de CN / API, configuration erronée de l'adresse / de la vitesse de transmission de l'un des abonnés du bus, etc.).
Poursuite du programme :	Interne

150204	----- Lancement de l'acquisition des alarmes -----
Description :	L'alarme indique le lancement ou le relancement de l'acquisition d'alarmes dans le journal des alarmes. Si le journal des alarmes a été configuré de façon à ce qu'il soit écrit de manière permanente dans le système de fichiers, une nouvelle alarme sera écrite dans le journal à chaque redémarrage. L'alarme fait ainsi la séparation entre les différentes périodes de temps dans lesquelles l'acquisition d'alarmes est active. Les tampons d'horodatage d'arrivée et de départ sont identiques aux heures de démarrage et de redémarrage de l'acquisition des alarmes. L'alarme est visible uniquement dans le journal des alarmes.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Il n'est pas possible et pas nécessaire non plus d'effacer l'alarme puisque l'alarme est visible uniquement dans le journal des alarmes.
Poursuite du programme :	Interne

150205	%1 %2
Description :	L'alarme indique un défaut constaté par le serveur d'événements et d'alarmes. L'alarme est utilisée de façon universelle. Cela signifie que le texte proprement dit apparaît dans les paramètres %1 et %2 et qu'il est toujours en anglais. L'alarme est visible uniquement dans le journal des alarmes.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	L'alarme est effacée tout de suite après avoir été activée et n'est donc visible que dans le journal des alarmes.
Poursuite du programme :	Interne

150206	%1 %2
Description :	L'alarme indique les défauts constatés par l'adaptateur du serveur d'événements et d'alarmes. L'alarme est utilisée de façon universelle. Cela signifie que le texte proprement dit apparaît dans les paramètres %1 et %2 et qu'il est toujours en anglais. L'alarme est visible uniquement dans le journal des alarmes.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	L'alarme est effacée tout de suite après avoir été activée et n'est donc visible que dans le journal des alarmes.
Poursuite du programme :	Interne
150207	----- Taille de journal maximale de %1 Mo atteinte -----
Paramètres :	%1 = Taille de journal maximale
Description :	L'alarme indique que la taille de journal maximale a été atteinte pour l'acquisition d'alarmes dans le journal des alarmes de l'enregistreur d'alarmes. Aucun autre événement ne sera enregistré.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Il n'est pas possible et pas nécessaire non plus d'effacer l'alarme puisque l'alarme est visible uniquement dans le journal des alarmes.
Poursuite du programme :	Interne
150300	%1 est actif
Description :	L'alarme signale qu'un état défini de consommation d'énergie a été atteint. Les états de consommation d'énergie sont configurables via un masque IHM lors de la mise en service. Le raccourci clavier "Ctrl-E" permet d'accéder aux masques IHM.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	L'alarme disparaît automatiquement dès que l'état de consommation d'énergie est terminé.
Poursuite du programme :	Interne
150301	La version %1 de HMI Operate exige la version %2 du logiciel CNC
Description :	L'alarme signale que la version utilisée du logiciel HMI Operate exige une autre version du logiciel CNC SINUMERIK. Cette combinaison peut entraîner des dysfonctionnements ou des problèmes d'affichage.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Utilisation de la version du logiciel CNC SINUMERIK mentionnée dans l'alarme.
Poursuite du programme :	Interne
150400	La carte CF système est presque pleine
Description :	Cette alarme signale que la carte CF est pratiquement pleine. Effacer les programmes qui ne sont plus nécessaires sur le disque local ou les données qui ne sont plus nécessaires sur la carte CF.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Cette alarme disparaît automatiquement dès qu'il y a suffisamment de place sur la carte CF
Poursuite du programme :	Interne
150401	'%1' : Nouvelle sélection de '%2' dans le canal '%3' impossible
Paramètres :	%1 = Nom de la NCU pour laquelle la nouvelle sélection doit avoir lieu. %2 = Nom de programme avec chemin d'accès. %3 = Numéro de canal pour la nouvelle sélection.

Description :	Le programme n'a pas pu être sélectionné automatiquement pour l'exécution en externe sur la NCU pour le canal. Veuillez vérifier si le canal se trouve à l'état Reset et si le programme est présent.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	L'alarme disparaît automatiquement dès que le programme sur la NCU est sélectionné pour exécution externe dans ce canal.
Poursuite du programme :	Interne

150402 L'espace mémoire garanti sur le lecteur local est presque plein

Description :	L'alarme signale que le lecteur local est presque plein. Supprimer les programmes inutilisés sur le lecteur local.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Cette alarme disparaît automatiquement dès qu'il y a suffisamment de place sur la carte CF
Poursuite du programme :	Interne

150403 Dépassement de la mémoire utilisateur paramétrée sur la carte CF, voir le PM d'affichage HMI_MEM_LIMIT_USER

Description :	Cette alarme signale que la mémoire utilisateur paramétrée via le PM d'affichage HMI_MEM_LIMIT_USER est pleine. Veuillez supprimer les données qui ne sont plus nécessaires de la partie utilisateur de la carte CF
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Cette alarme disparaît automatiquement dès qu'il y a suffisamment de place sur la carte CF
Poursuite du programme :	Interne

150404 Dépassement de la mémoire constructeur disponible sur la carte CF, voir le PM d'affichage HMI_MEM_LIMIT_USER

Description :	Cette alarme signale que la mémoire constructeur disponible via le PM d'affichage HMI_MEM_LIMIT_USER est pleine. Veuillez supprimer les données qui ne sont plus nécessaires de la partie constructeur de la carte CF.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Cette alarme disparaît automatiquement dès qu'il y a suffisamment de place sur la carte CF
Poursuite du programme :	Interne

150410 Action impossible, option non activée : %1

Description :	L'exécution de cette fonctionnalité nécessite l'activation des options correspondantes. Activez dans le groupe fonctionnel "Mise en service", (HSK) "Licences", (VSK) "Toutes les options"
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	L'alarme disparaît après l'activation de l'option suivie d'un redémarrage HMI
Poursuite du programme :	Interne

Alarmes SINAMICS

Tous les objets: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

201000 <Emplacement>Erreur logicielle interne

Valeur de signalisation : Module: %1, Ligne: %2

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET2

Acquittement : POWER ON

Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Evaluer la mémoire tampon des défauts (r0945).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Le cas échéant, vérifier les données dans la mémoire non volatile (par ex. carte mémoire).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer la CU.

201001 <Emplacement>Exception FloatingPoint

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET2

Acquittement : POWER ON

Cause : Une exception s'est produite lors d'une opération avec le type de données FloatingPoint.
L'erreur peut avoir été provoquée par le système de base ou une application OA (par ex. FBLOCKS, DCC).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remarque :

Davantage d'informations concernant ce défaut figurent dans r9999.

r9999[0] : Numéro du défaut.

r9999[1] : Compteur du programme au moment où l'exception s'est produite.

r9999[2] : Cause de l'exception FloatingPoint.

Bit 0 = 1: Opération non valide

Bit 1 = 1: Division par zéro

Bit 2 = 1: Débordement

Bit 3 = 1: Débordement bas

Bit 4 = 1: Événement imprécis

Remède :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Vérifier la configuration et les signaux des blocs FBLOCKS.
- Vérifier la configuration et les signaux des diagrammes DCC.
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

201002 <Emplacement>Erreur logicielle interne

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

201003 <Emplacement>Retard d'acquittement pendant l'accès mémoire

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Accès à une plage de mémoire qui ne retourne pas de "READY".
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

201004 <Emplacement>Erreur logicielle interne

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite.
Valeur de défaut (r0949, hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Lire le paramètre de diagnostic (r9999).
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

Voir aussi : r9999 (Erreur logicielle interne Diagnostic additionnel)

201005 <Emplacement>Echec download du firmware sur composant DRIVE-CLiQ

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le download du firmware sur un composant DRIVE-CLiQ a échoué. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyxxxx hex: yy = numéro de composant, xxxx = cause xxxx = 000B hex = 11 déc : Le composant DRIVE-CLiQ a détecté des erreurs dans le total de contrôle. xxxx = 000F hex = 15 déc : Le contenu du fichier de firmware n'est pas accepté par le composant DRIVE-CLiQ sélectionné. xxxx = 0012 hex = 18 déc : La version du firmware est trop ancienne et n'est pas acceptée par le composant. xxxx = 0013 hex = 19 déc : La version du firmware n'est pas adaptée à la version matérielle du composant. xxxx = 0065 hex = 101 déc : Aucune réponse de composant DRIVE-CLiQ après plusieurs tentatives de communication. xxxx = 008B hex = 139 déc : pour l'instant, seul un nouveau bootloader a été chargé (répétition nécessaire après POWER ON). xxxx = 008C hex = 140 déc : Le fichier firmware pour le composant DRIVE-CLiQ n'est pas disponible sur la carte mémoire. xxxx = 008D hex = 141 déc : L'incohérence de la longueur du fichier de firmware a été signalée. Le download du firmware a éventuellement été provoqué par une perte de connexion au fichier de firmware. Cela peut par ex. être déclenché par un download / une réinitialisation de projet sur une Control Unit SINAMICS Integrated. xxxx = 008F hex = 143 déc : Le composant n'a pas basculé en mode téléchargement du firmware. La suppression du firmware existant a échoué. xxxx = 0090 hex = 144 déc : Le composant a détecté un défaut lors du contrôle du firmware chargé (total de contrôle). Le fichier sur la carte mémoire est peut-être défectueux. xxxx = 0091 hex = 145 déc : Le composant n'a pas terminé à temps le contrôle du firmware chargé (total de contrôle). xxxx = 009C hex = 156 déc : Le composant avec le numéro de composant indiqué n'est pas disponible (p7828). xxxx = autres valeurs : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Vérifier le numéro de composant sélectionné (p7828). - Vérifier le câblage DRIVE-CLiQ. - Stocker le fichier de firmware approprié pour le download dans le répertoire "/siemens/sinamics/code/sac/". - Utiliser un composant d'une version matérielle appropriée. - Après un nouveau POWER ON du composant DRIVE-CLiQ, répéter le chargement du firmware. En fonction de p7826, un download automatique du firmware peut être effectué.

201006 <Emplacement> Mise à jour du firmware sur composant DRIVE-CLiQ requise

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La mise à jour du firmware d'un composant DRIVE-CLiQ est nécessaire car le composant ne contient aucun firmware ni version de firmware approprié(e) pour fonctionner avec la CU.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de composant du composant DRIVE-CLiQ.

Remède : Mise à jour du firmware via logiciel de mise en service :
Dans le navigateur de projet, sous "Configuration" du groupe d'entraînement correspondant, il est possible de lire sur la page "Aperçu des versions" la version de firmware de tous les composants et de procéder à une mise à jour des firmwares.
Mise à jour du firmware via paramètres :
- Valider le numéro de composant de la valeur d'alarme et l'inscrire dans p7828.
- Démarrer un download du firmware avec p7829 = 1.

201007 <Emplacement>POWER ON du composant DRIVE-CLiQ requis

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un nouveau POWER ON d'un composant DRIVE-CLiQ est nécessaire (par ex. suite à une mise à jour du firmware).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de composant du composant DRIVE-CLiQ.
Remarque :

Pour le n° de composant = 1, il faut un POWER ON de la Control Unit.

Remède :

- Mettre hors, puis sous tension l'alimentation du composant DRIVE-CLiQ indiqué.
- Pour SINUMERIK une mise en service automatique est empêchée. Dans ce cas, un POWER ON est nécessaire pour tous les composants et la mise en service automatique doit être redémarrée.

201009 <Emplacement>CU: Module de régulation Surchauffe

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La température (r0037[0]) du module de régulation (Control Unit) a dépassé la valeur limite spécifiée.

Remède :

- Contrôler l'air d'arrivée de la Control Unit.
- Contrôler le ventilateur de la Control Unit.

Remarque :

L'alarme disparaît automatiquement lorsque la température redevient inférieure à la valeur limite.

201010 <Emplacement>Type entraînement inconnu

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Un type de variateur inconnu a été détecté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro d'objet entraînement (voir p0101, p0107).

- Remède :**
- Remplacer le Power Module.
 - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
 - Mise à niveau du firmware.
 - Contacter le service d'assistance téléphonique.

201011 <Emplacement>Download annulé

Valeur de %1

signalisation :

Objet Tous les objets

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le download du projet a été annulé.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 1 : Le download du projet a été arrêté prématurément par l'utilisateur.
 2 : La ligne de communication a été interrompue (par ex. rupture de fil, câble débranché).
 3 : Le download du projet a été arrêté prématurément par le logiciel de mise en service (par ex. STARTER, SCOUT).
 100 : La version du firmware et celle des fichiers de projet chargés à partir du système de fichiers (download depuis une carte mémoire) sont différentes.
 Remarque :
 la réaction à un download annulé est l'état "Première mise en service".

- Remède :**
- Contrôler la ligne de communication.
 - Effectuer de nouveau le download du projet.
 - Démarrer à partir de fichiers sauvegardés auparavant (mise hors/sous tension ou p0976).
 - Utiliser la version appropriée lors du chargement dans le système de fichiers (download depuis la carte mémoire).

201012 <Emplacement>Projet Erreur de conversion

Valeur de %1

signalisation :

Objet SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : ARRET2 (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur s'est produite lors de la conversion du projet d'une version antérieure du firmware.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Numéro du paramètre à l'origine du défaut.
 Pour la valeur de défaut 600 :
 L'évaluation de la température n'est plus affectée à la partie puissance mais à l'évaluation de capteur.
 Important :
 La surveillance de la température du moteur n'est plus assurée.

- Remède :** Vérifier le paramètre spécifié dans la valeur de défaut et corriger son réglage.
 Valeur de défaut = 600 :
 Le paramètre p0600 doit être réglé sur 1, 2 ou 3 selon l'affectation de l'évaluation interne de capteur à l'interface de capteur.
 Valeur 1 signifie : l'évaluation interne de capteur est affectée par p0187 à l'interface de capteur 1.
 Valeur 2 signifie : l'évaluation interne de capteur est affectée par p0188 à l'interface de capteur 2.
 Valeur 3 signifie : l'évaluation interne de capteur est affectée par p0189 à l'interface de capteur 3.
 - Le cas échéant, l'évaluation interne de capteur doit être affectée à une interface de capteur par p0187, p0188 ou p0189.
 - Le cas échéant, mettre à niveau le firmware.

201013	<Emplacement>CU: Durée de fonctionnement du ventilateur atteinte ou dépassée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La durée de fonctionnement maximale du ventilateur de la Control Unit a été atteinte ou dépassée. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 0 : La durée de fonctionnement maximale du ventilateur sera atteinte dans 500 heures. 1 : La durée de fonctionnement maximale du ventilateur est dépassée (50 000 heures).
Remède :	Remplacer le ventilateur de la Control Unit et remettre à zéro le compteur d'heures de fonctionnement (p3961 = 0).
201015	<Emplacement>Erreur logicielle interne
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	POWER ON
Cause :	Une erreur logicielle interne s'est produite. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Mise à niveau du firmware. - Contacter le service d'assistance téléphonique.
201016	<Emplacement>Firmware modifié
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Au moins un fichier appartenant au firmware a subi une modification non autorisée sur la mémoire non volatile (carte mémoire / mémoire du variateur) par rapport à l'état à la livraison. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 0 : Total de contrôle d'un fichier incorrect 1 : Fichier manque 2 : Fichier en trop 3 : Version incorrecte du firmware. 4 : Total de contrôle du fichier de sauvegarde incorrect
Remède :	Rétablir l'état à la livraison de la mémoire non volatile pour le firmware (carte mémoire / mémoire du variateur). Remarque : Le fichier concerné peut être lu via r9925. L'état de la vérification du firmware est affiché via r9926. Voir aussi : r9925, r9926
201017	<Emplacement>Listes de composants modifiées
Valeur de signalisation :	%1

Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un fichier du répertoire /SIEMENS/SINAMICS/DATA ou /ADDON/SINAMICS/DATA sur la carte mémoire a été modifié illicitement par rapport à la version livrée. Aucune modification n'est tolérée dans ce répertoire. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : zyx déc : x = problème, y = répertoire, z = nom de fichier x = 1 : Le fichier n'existe pas. x = 2 : La version de firmware du fichier ne coïncide pas avec la version du logiciel. x = 3 : Le total de contrôle du fichier est incorrect. y = 0 : Répertoire /SIEMENS/SINAMICS/DATA/ y = 1 : Répertoire /ADDON/SINAMICS/DATA/ z = 0 : Fichier MOTARM.ACX z = 1 : Fichier MOTSRM.ACX z = 2 : Fichier MOTSLM.ACX z = 3 : Fichier ENCDATA.ACX z = 4 : Fichier FILTDATA.ACX z = 5 : Fichier BRKDATA.ACX z = 6 : Fichier DAT_BEAR.ACX z = 7 : Fichier CFG_BEAR.ACX z = 8 : Fichier ENC_GEAR.ACX
Remède :	Rétablir l'état à la livraison pour le fichier concerné sur la carte mémoire.

201018	<Emplacement>Démarrage annulé plusieurs fois
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	POWER ON
Cause :	Le démarrage du module a été annulé plusieurs fois. C'est pourquoi il en résulte un démarrage du module avec les réglages usine. Causes possibles pour une annulation du démarrage : - tension d'alimentation coupée. - blocage de la CPU. - paramétrage non valide.
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). Après la mise sous tension, le module démarre de nouveau avec le paramétrage valide (si disponibles). - Rétablir le paramétrage valide. Exemples : a) Exécuter une première mise en service, enregistrer, exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). b) Charger d'autres sauvegardes de paramètres valides (par exemple de carte mémoire), enregistrer, exécuter un POWER ON (mise hors/sous-tension). Remarque : En cas de répétition du défaut, celui-ci est généré de nouveau après plusieurs démarrages interrompus.

201019	<Emplacement>Echec de l'écriture sur média amovible
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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

Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : L'accès en écriture sur le média amovible a échoué.
Remède : Retirer et vérifier le média amovible. Réexécuter ensuite la sauvegarde des données.

201020 **<Emplacement>Disque RAM échec de l'écriture**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Un accès en écriture au disque RAM interne a échoué.
Remède : Adapter la taille de fichier pour le fichier journal du système sur le disque RAM interne (p9930).
 Voir aussi : p9930 (Fichier journal du système Activation)

201023 **<Emplacement>Timeout logiciel interne**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Un timeout logiciel interne s'est produit.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

201030 **<Emplacement>Perte de signe de vie en maîtrise de commande**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : Infeed: ARRET1 (ARRET2, NEANT)
 Servo: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
 Hla: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, NEANT, STOP2)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Le PC ayant la maîtrise de commande n'a pas reçu de signe de vie au cours du délai de timeout.
 La commande a été rendue à la connexion FCOM active.
Remède : Augmenter le délai de timeout sur le PC ou, le cas échéant, désactiver complètement la surveillance.
 Dans le logiciel de mise en service, on peut régler le délai de timeout comme suit :
 <Entraînement> -> Mise en service -> Tableau de commande -> Bouton "Prendre la maîtrise de commande" -> la fenêtre qui s'ouvre permet de régler le délai de timeout en millisecondes.
 Important :
 La valeur du délai de timeout doit être la plus petite possible. Un délai de timeout élevé signifie une réaction tardive en cas de panne de communication.

201031	<Emplacement>Défaillance du signe de vie pour ARRET à DISTANCE
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET1 (ARRET2, NEANT) Servo: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, NEANT, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Lorsque le mode "ARRET à DISTANCE" est activé, aucun signe de vie n'a été reçu dans un délai de 3 s.
Remède :	- Vérifier le raccordement du câble de données à l'interface série de la Control Unit (CU) et du pupitre opérateur. - Contrôler le câble de données entre Control Unit et pupitre opérateur.
201032	<Emplacement>ACX : sauvegarde de tous les paramètres nécessaire
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Les paramètres d'un objet entraînement individuel ont été sauvegardés (p0971 = 1) bien qu'il n'y ait encore aucune sauvegarde de tous les paramètres du système d'entraînement. Les paramètres sauvegardés spécifiques à l'objet ne sont pas chargés lors du démarrage suivant. Une sauvegarde complète de tous les paramètres est indispensable pour un démarrage réussi. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens. Voir aussi : p0971
Remède :	Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1 ou "Copier RAM vers ROM"). Voir aussi : p0977 (Sauvegarder tous les paramètres)
201033	<Emplacement>Commutation des unités: valeur de paramètre de référence non valide
Valeur de signalisation :	paramètre : %1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Lors d'une commutation des unités dans la représentation rapportée, aucun des paramètres de référence requis ne doit avoir la valeur 0,0. Valeur de défaut (r0949, paramètre): Paramètre de référence dont la valeur est 0,0. Voir aussi : p0349, p0505
Remède :	Saisir pour le paramètre de référence une valeur différente de 0,0 Voir aussi : p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004
201034	<Emplacement>Commutation des unités: calcul des valeurs de paramètres a échoué après modif. val. de réf.
Valeur de signalisation :	paramètre : %1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La modification d'un paramètre de référence a entraîné l'impossibilité de recalculer l'équivalent en valeur relative de la valeur réglée pour un paramètre concerné. La modification a été refusée, la valeur originale du paramètre a été rétablie. Valeur de défaut (r0949, paramètre): Paramètre dont la valeur n'a pas pu être recalculée. Voir aussi : p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004
Remède :	- Sélectionner la valeur du paramètre de référence de manière que les paramètres concernés puissent être calculés en valeur relative. - Régler Unité technologique Sélection (p0595) sur p0595 = 1 avant la modification du paramètre de référence p0596. Voir aussi : p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

201035 <Emplacement>ACX : fichiers de sauvegarde de paramètres corrompus

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Au démarrage de la Control Unit, aucun jeu de paramètres complet n'a été trouvé dans les fichiers de sauvegarde de paramètres. Le dernier enregistrement du paramétrage n'a pas été exécuté complètement. La sauvegarde a éventuellement été interrompue par la désactivation ou le cas échéant par le retrait de la carte mémoire. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : aa = 01 hex : Le démarrage a été effectué sans sauvegarde de données. L'entraînement se trouve en réglage usine. aa = 02 hex : Le dernier jeu de paramètres de sauvegarde disponible a été chargé. Le paramétrage doit être vérifié. Il est recommandé d'effectuer un nouveau download du paramétrage. dd, cc, bb : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens. Voir aussi : p0971, p0977
Remède :	- Effectuer un nouveau download du projet avec le logiciel de mise en service. - Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1 ou "Copier RAM vers ROM"). Voir aussi : p0977 (Sauvegarder tous les paramètres)

201036 <Emplacement>ACX: Fichier de sauvegarde de paramètres manquant

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	Infeed: NEANT (ARRET2) Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3) Hla: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	Lors du chargement du paramétrage de l'équipement, un fichier de sauvegarde de paramètres PSxxxxxyy.ACX correspondant à un objet entraînement ne peut pas être localisé. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Octet 1 : yyy dans le nom de fichier PSxxxxxyy.ACX yyy = 000 --> fichier de sauvegarde de cohérence yyy = 001 ... 062 --> numéro d'objet entraînement yyy = 099 --> fichier de sauvegarde de paramètres PROFIBUS Octet 2, 3, 4 : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	Si les données du projet ont été sauvegardées avec le logiciel de mise en service, effectuer de nouveau un download pour votre projet. Puis, mémoriser le paramétrage à l'aide de la fonction "Copier RAM vers ROM" ou via p0977 = 1. pour effectuer une écriture complète des fichiers de paramètres dans la mémoire non volatile. Remarque : Si les données de projet n'ont pas été sauvegardées, une nouvelle première mise en service sera à nouveau nécessaire.

201038	<Emplacement>ACX: Echec du chargement du fichier de sauvegarde de paramètres
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	Infeed: NEANT (ARRET2) Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3) Hla: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une erreur s'est produite lors du chargement de fichiers PSxxxxxyy.ACX ou PTxxxxxyy.ACX à partir de la mémoire volatile. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Octet 1 : yyy dans le nom de fichier PSxxxxxyy.ACX yyy = 000 --> fichier de sauvegarde de cohérence yyy = 001 ... 062 --> numéro d'objet entraînement yyy = 099 --> fichier de sauvegarde de paramètres PROFIBUS Octet 2 : 255 : Type d'objet entraînement incorrect. 254 : Echec de la comparaison de topologie -> le type d'objet entraînement n'a pas pu être spécialisé. Il peut y avoir plusieurs raisons à cela : - type de composant incorrect dans la topologie réelle, - composant absent dans la topologie réelle, - composant non actif. Autres valeurs : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens. Octet 4, 3 : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Si les données du projet ont été sauvegardés avec le logiciel de mise en service, effectuer de nouveau un download du projet. Sauvegarder à l'aide de la fonction "Copier RAM vers ROM" ou à l'aide de p0977 = 1 pour effectuer une écriture complète des fichiers de paramètres dans la mémoire non volatile. - Remplacer la carte mémoire ou la CU. Concernant octet 2 = 255 : - Corriger le type d'objet entraînement (voir p0107).

201039	<Emplacement>ACX: Echec de l'écriture du fichier de sauvegarde de paramètres
Valeur de signalisation :	%1

Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	Infeed: NEANT (ARRET2) Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3) Hla: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	L'écriture d'au moins un fichier de sauvegarde de paramètres PSxxxxxyy.*** dans la mémoire non volatile a échoué. - Au moins un fichier de sauvegarde de paramètres PSxxxxxyy.*** dans le répertoire /USER/SINAMICS/DATA/ a l'attribut "read only" et ne peut pas être écrasé. - L'espace mémoire disponible est insuffisant. - La mémoire non volatile est défectueuse et n'accepte pas d'opération d'écriture. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : dcba hex a = yyy dans le nom de fichier PSxxxxxyy.*** a = 000 --> fichier de sauvegarde de cohérence a = 001 ... 062 --> numéro d'objet entraînement a = 070 --> FEPR0M.BIN a = 080 --> DEL4BOOT.TXT a = 099 --> fichier de sauvegarde de paramètres PROFIBUS b = xxx dans le nom de fichier PSxxxxxyy.*** b = 000 --> mémorisation lancée par p0977 = 1 ou p0971 = 1 b = 010 --> mémorisation lancée par p0977 = 10 b = 011 --> mémorisation lancée par p0977 = 11 b = 012 --> mémorisation lancée par p0977 = 12 d, c: Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Vérifier l'attribut des fichiers (PSxxxxxyy.***, CAxxxxxyy.***, CCxxxxxyy.***) et le modifier le cas échéant de "read only" en "writeable". - Vérifier l'espace mémoire disponible dans la mémoire non volatile. Chaque objet entraînement existant dans le système requiert env. 80 ko d'espace mémoire. - Remplacer la carte mémoire ou la CU.

201040	<Emplacement>Sauvegarde des paramètres et POWER ON obligatoires
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	POWER ON
Cause :	Un paramètre du système d'entraînement a été modifié nécessitant la sauvegarde des paramètres et un redémarrage du système.
Remède :	- Sauvegarder les paramètres (p0971, p0977). - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). Ensuite : - Exécuter un upload du groupe d'entraînement (logiciel de mise en service).

201041	<Emplacement>Sauvegarde des paramètres nécessaire
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT

Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Au démarrage, des fichiers défectueux ou manquants ont été détectés sur la carte mémoire. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 : Impossible d'ouvrir le fichier source. 2 : Impossible de lire le fichier source. 3 : Impossible de créer le répertoire cible. 4 : Impossible de créer/ouvrir le fichier cible. 5 : Impossible d'écrire dans le fichier cible. Autres valeurs : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Effectuer une Sauvegarde des paramètres. - Charger à nouveau le projet dans le groupe d'entraînement. - Effectuer la mise à jour du firmware. - Le cas échéant, remplacer la Control Unit et/ou la carte mémoire.

201042	<Emplacement>Erreur de paramètre lors du download du projet
Valeur de signalisation :	paramètre : %1, indice : %2, cause du défaut : %3
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT

- Cause :**
- Une erreur a été détectée lors du download d'un projet via le logiciel de mise en service (ex.: valeur de paramètre incorrecte).
 - Un dépassement des limites dynamiques dépendant éventuellement d'autres paramètres a été détecté pour le paramètre spécifié.
 - Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 - ccbbaaaa hex
 - aaaa = paramètre
 - bb = indice
 - cc = cause du défaut
 - 0 : Numéro de paramètre non autorisé.
 - 1 : Valeur de paramètre non modifiable.
 - 2 : Limite de valeur inférieure ou supérieure dépassée.
 - 3 : Sous-indice incorrect.
 - 4 : Absence de tableau, absence de sous-indice.
 - 5 : Type de paramètre incorrect.
 - 6 : Aucune mise à 1 autorisée (réinitialisation seulement).
 - 7 : Élément descriptif non modifiable.
 - 9 : Paramètres descriptifs non disponibles.
 - 11 : Pas de maîtrise de commande.
 - 15 : Aucun tableau de texte disponible.
 - 17 : Requête non exécutable en raison de l'état de fonctionnement.
 - 20 : Valeur non autorisée.
 - 21 : Réponse trop longue.
 - 22 : Adresse de paramètre non autorisée.
 - 23 : Format non autorisé.
 - 24 : Nombre de valeurs non cohérent.
 - 25 : L'objet entraînement n'existe pas.
 - 101 : Momentanément désactivé.
 - 104 : Valeur non autorisée.
 - 107 : Accès en écriture en cas de régulateur débloqué non autorisé.
 - 108 : Unité inconnue.
 - 109 : Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Capteur (p0010 = 4).
 - 110 : Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Moteur (p0010 = 3).
 - 111 : Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Partie puissance (p0010 = 2).
 - 112 : Accès en écriture seulement dans la mise en service rapide (p0010 = 1).
 - 113 : Accès en écriture seulement en mode "prêt" (p0010 = 0).
 - 114 : Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Réinitialisation des paramètres (p0010 = 30).
 - 115 : Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Safety Integrated (p0010 = 95).
 - 116 : Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Application technologique/Unités (p0010 = 5).
 - 117 : Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service (p0010 différent de 0).
 - 118 : Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Download (p0010 = 29).
 - 119 : Le paramètre ne doit pas être écrit dans l'état Download.
 - 120 : Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Configuration orientée entraînement (appareil: p0009 = 3).
 - 121 : Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Détermination du type d'entraînement (appareil: p0009 = 2).
 - 122 : Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Configuration orientée jeux de paramètres (appareil: p0009 = 4).
 - 123 : Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Configuration orientée appareil (appareil: p0009 = 1).
 - 124 : Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Download appareil (appareil: p0009 = 29).
 - 125 : Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Réinitialisation des paramètres de l'appareil (appareil: p0009 = 30).
 - 126 : Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Appareil prêt (appareil: p0009 = 0).
 - 127 : Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Appareil (appareil: p0009 différent de 0).

- 129 : Le paramètre ne doit pas être écrit dans l'état Download.
- 130 : La prise en compte de la maîtrise de commande est bloquée par l'entrée binecteur p0806.
- 131 : Connexion FCOM souhaitée impossible car la sortie FCOM ne produit pas de valeur à virgule flottante.
- 132 : Connexion FCOM non affectée verrouillée sur p0922.
- 133 : Méthode d'accès non définie.
- 200 : Au-dessous de la valeur valide.
- 201 : Au-dessus de la valeur valide.
- 202 : Non accessible par le Basic Operator Panel (BOP).
- 203 : Non lisible par le Basic Operator Panel (BOP).
- 204 : Accès en écriture non autorisé.

Remède :

- Introduire la valeur correcte dans les paramètres spécifiés.
- Déterminer le paramètre qui restreint les limites du paramètre indiqué.

201043 <Emplacement>Erreur grave lors du download du projet

Valeur de cause du défaut : %1

signalisation :

Objet Tous les objets

entraînement :

Réaction :

Infeed: ARRET2 (ARRET1)
 Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3)
 Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :

Une erreur grave a été détectée lors du download d'un projet via le logiciel de mise en service.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

- 1 : Changement d'état de l'appareil sur download appareil impossible (objet entraînement activé ?).
- 2 : Numéro d'objet entraînement incorrect.
- 3 : Nouvel effacement d'un objet entraînement déjà effacé.
- 4 : Effacement d'un objet entraînement déjà déclaré lors de la génération.
- 5 : Effacement d'un objet entraînement non existant.
- 6 : Génération d'un objet entraînement non effacé qui existait déjà.
- 7 : Nouvelle génération d'un objet entraînement déjà déclaré pour la génération.
- 8 : Nombre maximal d'objets entraînement générables dépassé.
- 9 : Erreur lors de la création de l'objet entraînement du dispositif.
- 10 : Erreur lors de la création des paramètres de la topologie prescrite (p9902 et p9903).
- 11 : Erreur lors de la création d'un objet entraînement (partie globale).
- 12 : Erreur lors de la création d'un objet entraînement (partie entraînement).
- 13 : Type d'objet entraînement inconnu.
- 14 : Changement d'état de l'entraînement sur Prêt à fonctionner impossible (r0947 et r0949).
- 15 : Changement d'état de l'entraînement sur Download impossible.
- 16 : Changement d'état de l'appareil sur Prêt à fonctionner impossible.
- 17 : Un download de la topologie est impossible. Le câblage du composant doit être contrôlé en tenant compte des signalisations.
- 18 : Un nouveau download n'est possible qu'après rétablissement des réglages usine pour le groupe d'entraînement.
- 19 : L'emplacement de la carte optionnelle a été configuré plusieurs fois (ex. CAN et COMM BOARD).
- 20 : La configuration est incohérente (par ex.: CAN pour CU bien qu'aucun CAN n'ait été configuré pour les objets entraînement A_INF, SERVO ou VECTOR).
- 21 : Erreur lors de l'application des paramètres de download.
- 22 : Erreur de download interne au logiciel.

Autres valeurs : uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

- Remède :**
- Utiliser la version actuelle du logiciel de mise en service.
 - Modifier le projet hors ligne et exécuter un nouveau download (ex.: comparer le nombre d'objets entraînement, de moteurs, de capteurs et de parties puissance dans le projet hors ligne et sur le variateur).
 - Modifier l'état de l'entraînement (est-ce qu'un moteur tourne ou est-ce qu'une signalisation est présente ?).
 - Tenir compte des autres signalisations présentes et corriger leur cause.
 - Démarrer à partir de fichiers sauvegardés auparavant (mise hors/sous tension ou p0976).

201044 <Emplacement>CU: Données de description incorrectes

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET2

Acquittement : POWER ON

Cause : Une erreur a été détectée lors du chargement des données de description enregistrées dans la mémoire non volatile.

Remède : Remplacer la carte mémoire ou la CU.

201045 <Emplacement>CU: Données de configuration non valides

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Une erreur a été détectée lors de l'évaluation des fichiers de paramètres PSxxxxxy.ACX, PTxxxxyy.ACX, CAxxxxyy.ACX ou CCxxxxyy.ACX enregistrés dans la mémoire non volatile. Il se peut que certaines des valeurs de paramètres y étant enregistrées ne soient donc pas transférées. Voir également r9406 à r9408.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :

Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Contrôler les paramètres indiqués dans r9406 à r9408 et les corriger le cas échéant.
- Réinitialiser le réglage usine (p0976 = 1) et charger à nouveau le projet dans le groupe d'entraînement.

Mémoriser ensuite le paramétrage dans STARTER à l'aide de la fonction "Copier RAM vers ROM" ou à l'aide de p0977 = 1, afin d'écraser les fichiers de paramètres incorrects dans la mémoire non volatile et de supprimer l'alarme.

201049 <Emplacement>CU: Ecriture dans le fichier impossible

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Il est impossible d'écrire dans un fichier protégé en écriture (PSxxxxxx.acx). La requête d'écriture a été abandonnée.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

Numéro d'objet entraînement.

Remède :

Vérifier si les fichiers qui se trouvent dans la mémoire non volatile sous .../USER/SINAMICS/DATA/... ont l'attribut "protégé en écriture".

Le cas échéant, enlever l'attribut et répéter l'opération de sauvegarde (par ex. régler p0977 = 1).

201050 <Emplacement>Carte mémoire et appareil incompatibles

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La carte mémoire et le type d'appareil ne sont pas compatibles (par ex. : une carte mémoire pour SINAMICS S est enfichée dans SINAMICS G).
Remède :	- Enficher la carte mémoire compatible. - Utiliser la CU ou la partie puissance compatible.

201054	<Emplacement>CU: Dépassement de la limite système
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Au moins une surcharge système a été détectée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 : Charge du temps de calcul trop élevée (r9976[1]). 5 : Charge de pointe trop élevée (r9976[5]). Remarque : Tant que cette erreur est présente, l'enregistrement des paramètres est impossible (p0971, p0977). Voir aussi : r9976 (Taux utilisation système)
Remède :	Valeur de défaut = 1, 5 : - Réduire la charge du temps de calcul du groupe d'entraînement (r9976[1] et r9976[5]) à une valeur inférieure à 100 %. - Vérifier et éventuellement adapter les périodes d'échantillonnage (p0115, p0799, p4099). - Désactiver les modules de fonction. - Désactiver les objets entraînement. - Supprimer les objets entraînement de la topologie prescrite. - Respecter les règles de la topologie DRIVE-CLiQ et, le cas échéant, modifier la topologie DRIVE-CLiQ. Ce qui suit s'applique lorsque Drive Control Chart (DCC) ou les blocs fonctionnels libres (FBLOCKS) sont utilisés : - La charge du temps de calcul de chaque groupe d'exécution d'un objet entraînement peut être lue dans r21005 (DCC) ou r20005 (FBLOCKS). - Le cas échéant, modifier l'affectation du groupe d'exécution (p21000, p20000) de sorte à prolonger la période d'échantillonnage (r21001, r20001). - Le cas échéant, réduire le nombre de blocs (DCC) ou blocs fonctionnels (FBLOCKS) calculés cycliquement.

201055	<Emplacement>CU: Erreur interne (SYNO du port et de l'application différents)
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : Toutes les applications qui fonctionnent avec des esclaves sur un port doivent être dérivées du même temps de cycle SYNO.
 La première application dont la déclaration met en connexion un esclave avec un port, détermine le temps de cycle SYNO qui est pris comme base pour le port.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 ID de méthode.
 Remarque :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : Contacter le service d'assistance téléphonique.

201056 **<Emplacement>CU: Erreur interne (temps de cycle du groupe de paramètres déjà utilisé différemment)**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le groupe de paramètres demandé (IREG, NREG,...) est déjà utilisé dans un autre temps de cycle.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 ID de méthode.
 Remarque :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : Contacter le service d'assistance téléphonique.

201057 **<Emplacement>CU: Erreur interne (type DRIVE-CLiQ pour esclave différent)**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le type de DRIVE-CLiQ demandé (hps_ps, hps_enc, ...) a été spécifié différemment pour le même composant esclave.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 ID de méthode.
 Remarque :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : Contacter le service d'assistance téléphonique.

201058 **<Emplacement>CU: Erreur interne (esclave absent dans la topologie)**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le composant esclave demandé n'est pas disponible dans la topologie.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 ID de méthode.
 Remarque :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : Contacter le service d'assistance téléphonique.

201059 <Emplacement>CU: Erreur interne (port inexistant)

Valeur de %1

signalisation :

Objet A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : L'objet port affecté au composant esclave demandé conformément à la topologie n'existe pas.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :

ID de méthode.

Remarque :

Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : Contacter le service d'assistance téléphonique.

201060 <Emplacement>CU: Erreur interne (groupe de paramètres inexistant)

Valeur de %1

signalisation :

Objet A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le groupe de paramètres demandé (IREG, NREG,...) n'est pas proposé par ce type d'esclave.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :

ID de méthode.

Remarque :

Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : Contacter le service d'assistance téléphonique.

201061 <Emplacement>CU: Erreur interne (application inconnue)

Valeur de %1

signalisation :

Objet A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une application qui n'est pas déclarée sur TSM a tenté une déclaration avec registerSlaves().

Peut résulter de l'échec d'une déclaration TSM ou d'une séquence de déclaration incorrecte. La déclaration doit toujours être effectuée au préalable sur TSM pour que registerSlaves() puisse être utilisé.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :

ID de méthode.

Remarque :

Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : Contacter le service d'assistance téléphonique.

201063 <Emplacement>CU: Erreur interne (PDM)

Valeur de %1

signalisation :

Objet A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

entraînement :

Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 ID de méthode.
 Remarque :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède : Contacter le service d'assistance téléphonique.

201064 **<Emplacement>CU: Erreur interne (CRC)**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Erreur CRC dans la mémoire de programme de la Control Unit
Remède : - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
 - Mise à niveau du firmware.
 - Contacter le service d'assistance téléphonique.

201068 **<Emplacement>CU: Débordement mémoire de données**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Le taux d'utilisation pour une zone de mémoire est trop élevé.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
 Bit 0 = 1 : Mémoire de données rapide 1 insuffisante.
 Bit 1 = 1 : Mémoire de données rapide 2 insuffisante.
 Bit 2 = 1 : Mémoire de données rapide 3 insuffisante.
 Bit 3 = 1 : Mémoire de données rapide 4 insuffisante.
Remède : - Désactiver le module de fonction.
 - Désactiver l'objet entraînement.
 - Supprimer l'objet entraînement de la topologie prescrite.

201069 **<Emplacement>Sauvegarde des paramètres et appareil incompatibles**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La sauvegarde des paramètres sur la carte mémoire et le groupe d'entraînement ne concordent pas.
 Il en résulte un démarrage du module avec les réglages usine.
 Exemple :
 Les appareils A et B ne sont pas compatibles et une carte mémoire avec sauvegarde des paramètres pour l'appareil A est enfichée dans l'appareil B.

- Remède :**
- Enficher la carte mémoire avec la sauvegarde de paramètres compatible et effectuer un POWER ON.
 - Enficher la carte mémoire sans sauvegarde de paramètres et effectuer un POWER ON.
 - Effectuer une sauvegarde des paramètres (p0977 = 1).

201070	<Emplacement>Download projet/firmware sur carte mémoire en cours
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Un processus de mise à niveau (download projet/firmware) a été déclenché sur la carte mémoire. En présence de ce défaut, la mise à jour correspondante a lieu avec vérifications de plausibilité et de cohérence. Ensuite, un redémarrage (réinitialisation) de la CU est déclenché selon l'option de commande. Prudence : La CU ne doit pas être mise hors tension en présence de ce défaut pendant le processus de mise à niveau. L'interruption du processus peut entraîner la destruction du système de fichiers sur la carte mémoire. Dans ce cas, la carte mémoire ne fonctionne plus et doit être réparée.
Remède :	Non nécessaire. Ce défaut disparaît automatiquement après l'achèvement du processus de mise à niveau.

201072	<Emplacement>Carte mémoire restaurée à partir de la copie de sauvegarde
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Au cours d'un accès en écriture sur la carte mémoire, la Control Unit a été mise hors tension. C'est pourquoi la partition visible a été endommagée. Après la mise sous tension, les données de la partition non visible (copie de sauvegarde) ont été écrites sur la partition visible.
Remède :	S'assurer que le firmware et la sauvegarde des paramètres sont actuels.

201073	<Emplacement>POWER ON requis pour la copie de sauvegarde sur la carte mémoire
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le paramétrage sur la partition visible de la carte mémoire a changé. Pour mettre à jour la copie de sauvegarde sur la partition non visible, un POWER ON ou une réinitialisation matérielle (p0972) de la Control Unit est nécessaire. Remarque : Le cas échéant, un nouveau POWER ON est demandé par l'intermédiaire de cette alarme (par exemple après l'enregistrement avec p0971 = 1).
Remède :	- Effectuer un POWER ON sur la Control Unit (mise hors/sous tension). - Effectuer une réinitialisation matérielle (touche RESET, p0972).

201099	<Emplacement>Dépassement de la fenêtre de tolérance de la synchronisation de l'heure
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La fenêtre de tolérance paramétrée pour la synchronisation de l'heure par l'horloge mère a été quittée. Voir aussi : p3109 (RTC Synchronisation de l'heure Fenêtre de tolérance)
Remède :	Sélectionner un intervalle de resynchronisation plus court afin que l'écart de synchronisation entre l'horloge mère et le système d'entraînement reste à l'intérieur de la fenêtre de tolérance. Voir aussi : r3108 (RTC Dernier écart de synchronisation)
201104	<Emplacement>CU: Ne pas mettre hors tension Optimisation du système de fichiers en cours
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Une optimisation du système de fichiers est en cours dans la mémoire non volatile de la Control Unit. Cette opération peut prendre plusieurs minutes. Important : La Control Unit ne doit pas être mise hors tension pendant le cycle d'optimisation car cela peut entraîner la perte des données utilisateur.
Remède :	Laisser la Control Unit sous tension durant l'optimisation. Remarque : L'alarme disparaît automatiquement à l'issue de l'optimisation du système de fichiers.
201105	<Emplacement>CU: Mémoire insuffisante
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET1
Acquittement :	POWER ON
Cause :	Trop de fonctions sont configurées sur cette Control Unit (par exemple, trop d'entraînements, de modules de fonction, de jeux de paramètres, d'applications OA, de blocs, etc.). Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Modifier la configuration de cette Control Unit (par exemple, moins d'entraînements, de modules de fonction, de jeux de paramètres, d'applications OA, de blocs, etc.). - Utiliser d'autres CU.
201106	<Emplacement>CU: Mémoire insuffisante
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	L'espace mémoire disponible est insuffisant.

Remède : Non nécessaire.

201107 <Emplacement>CU: Echec d'enregistrement sur la carte mémoire

Valeur de %1

signalisation :

Objet Tous les objets

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : L'opération de sauvegarde dans la mémoire non volatile a échoué.

- La mémoire non volatile est défectueuse.

- L'espace mémoire dans la mémoire non volatile est insuffisant.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : - Faire une nouvelle tentative de sauvegarde.

- Remplacer la carte mémoire ou la CU.

201110 <Emplacement>CU: Plusieurs SINAMICS G sur une CU

Valeur de %1

signalisation :

Objet Tous les objets

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La CU gère plus d'un variateur de type SINAMICS G.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

numéro du deuxième entraînement avec variateur du type SINAMICS G.

Remède : Le système n'autorise la gestion que d'un seul variateur de type SINAMICS G.

201111 <Emplacement>CU: Exploitation mixte de groupes d'entraînement non autorisée

Valeur de %1

signalisation :

Objet Tous les objets

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Des groupes d'entraînement différents sont exploités de façon illicite avec une Control Unit :

- SINAMICS S ensemble avec SINAMICS G

- SINAMICS S ensemble avec SINAMICS S Value ou Combi

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

numéro du premier objet entraînement avec type de partie puissance divergent

Remède : Ne faire fonctionner sur une Control Unit que des modules de puissance d'un même type de variateur.

201112 <Emplacement>CU: Partie puissance non autorisée

Valeur de %1

signalisation :

Objet Tous les objets

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La partie puissance connectée ne peut pas être exploitée avec cette Control Unit.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 1 : La partie puissance n'est pas prise en charge (par ex. PM240).
 2 : Onduleur non autorisé sur la CU310.
 3 : Partie puissance (S120M) non autorisée pour la régulation vectorielle.

Remède : Remplacer la partie puissance non autorisée par un composant autorisé.

201120 <Emplacement>Echec Initialisation Bornes

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET1 (ARRET2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Il s'est produit une erreur logicielle interne lors de l'initialisation des fonctions de bornes.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer la CU.

201122 <Emplacement>Fréquence sur entrée détecteur trop élevée

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : ARRET1 (ARRET2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La fréquence des impulsions sur l'entrée détecteur est trop élevée.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 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)

Remède : Réduire la fréquence des impulsions sur l'entrée détecteur.

201122 <Emplacement>Fréquence sur entrée détecteur trop élevée

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : CU_NX_828

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La fréquence des impulsions à l'entrée du détecteur est trop élevée.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 1 : DI/DO 9 (X122.8)
 2 : DI/DO 10 (X122.10)
 4 : DI/DO 11 (X122.11)
 64 : DI/DO 8 (X122.7)

Remède : Réduire la fréquence des impulsions sur l'entrée détecteur.

201123 <Emplacement>La partie puissance ne prend pas en charge les entrées/sorties TOR

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : SERVO_828
Réaction : ARRET1 (ARRET2)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : La partie puissance ne prend pas en charge le module de fonction activé "entrées/sorties TOR".
Remède : Désactiver le module de fonction.

201150 <Emplacement>CU: Nombre d'instances dépassé pour un type d'objet entraînement

Valeur de signalisation : type d'objet entraînement : %1, nombre autorisé : %2, nombre actuel : %3
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Dépassement du nombre maximum d'instances autorisé pour un type d'objet entraînement.
 Type d'objet entraînement :
 Type d'objet entraînement (p0107) pour lequel le nombre maximal d'instances autorisé a été dépassé.
 Nombre autorisé :
 Nombre maximal d'instances autorisé pour ce type d'objet entraînement
 Nombre actuel :
 Nombre actuel d'instances autorisé pour ce type d'objet entraînement
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 ddccbbaa hex : aa = type d'objet entraînement, bb = nombre autorisé, cc = nombre actuel, dd = sans signification
Remède :
 - Mettre hors tension le variateur.
 - Limiter de façon appropriée le nombre d'instances d'un type d'objet entraînement en réduisant le nombre de composants enfichés.
 - Effectuer à nouveau la mise en service.

201151 <Emplacement>CU: Nombre d'objets entraînement dépassé pour une catégorie

Valeur de signalisation : catégorie d'objet entraînement : %1, nombre autorisé : %2, nombre actuel : %3
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	Le nombre maximal admissible d'objets entraînement pour une catégorie a été dépassé. Catégorie d'objet entraînement : Catégorie d'objet entraînement, pour laquelle le nombre maximal autorisé d'objets entraînement a été dépassé. Nombre autorisé : Nombre maximal admissible pour cette catégorie d'objet entraînement. Nombre actuel : Nombre actuel pour cette catégorie d'objet entraînement. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : ddccbbaa hex : aa = catégorie d'objet entraînement, bb = nombre autorisé, cc = nombre actuel, dd = sans signification
Remède :	- Mettre hors tension le variateur. - Limiter de manière appropriée le nombre d'objets entraînement de la catégorie indiquée en réduisant les composants enfichés. - Effectuer à nouveau la mise en service.

201152 <Emplacement>CU: Constellation des types d'objet entraînement non valide

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	POWER ON
Cause :	Le fonctionnement simultané des types d'objet entraînement SERVO, VECTOR et HLA est impossible. Un maximum de 2 de ces types d'objet entraînement peut être exploité sur une Control Unit.
Remède :	- Mettre hors tension le variateur. - Limiter l'utilisation des types d'objet entraînement SERVO, VECTOR, HLA à 2 au maximum. - Effectuer à nouveau la mise en service.

201200 <Emplacement>CU: Gestion des tranches de temps Erreur logicielle interne

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Une erreur s'est produite lors de la gestion des cycles d'exécution. Les périodes d'échantillonnage configurées sont éventuellement illicites. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : 998: trop de tranches de temps sont utilisées par OA (par ex. DCC) 999: trop de tranches de temps sont utilisées par le système de base II est possible que trop de périodes d'échantillonnage différentes aient été réglées. Autres valeurs : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Vérifier la configuration des périodes d'échantillonnage (p0112, p0115, p4099, p9500, p9511). - Contacter le service d'assistance téléphonique.

201205 <Emplacement>CU: Dépas. tranche tps

Valeur de signalisation :	%1
----------------------------------	----

Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : ARRET2
Acquittement : POWER ON
Cause : Le temps de calcul pour la topologie existante est insuffisant.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède : - Diminuer le nombre d'entraînements.
- Augmenter les périodes d'échantillonnage.

201221 **<Emplacement>CU: Tps cyc base <**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : La régulation/surveillance ne peut pas respecter le temps de cycle prévu.
Le temps de propagation pour la régulation/surveillance est trop long pour le temps de cycle prévu ou le temps de calcul restant n'est pas suffisant pour la régulation/surveillance.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède : Augmenter le temps de cycle de base de la communication DRIVE-CLiQ.
Voir aussi : p0112

201222 **<Emplacement>CU: Temps de cycle de base trop court (absence de temps de calcul pour la communication)**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Aucune tranche de temps remplissant les conditions requises n'a été définie.
Le port ne peut pas fonctionner correctement car le cycle pour l'échange cyclique en alternance n'est pas respecté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
ID de méthode.
Remarque :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède : Contacter le service d'assistance téléphonique.

201223 **<Emplacement>CU: Période d'échantillonnage incohérent**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT

Cause :	Une incohérence entre les temps de cycle a été détectée suite à la modification d'une période d'échantillonnage (p0115[0], p0799 ou p4099). Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1 : La valeur est inférieure à la valeur minimale. 2 : La valeur est supérieure à la valeur maximale. 3 : La valeur n'est pas un multiple de 1,25 µs. 4 : La valeur est incompatible avec le fonctionnement PROFIBUS isochrone. 5 : La valeur n'est pas un multiple de 125 µs. 6 : La valeur n'est pas un multiple de 250 µs. 7 : La valeur n'est pas un multiple de 375 µs. 8 : La valeur n'est pas un multiple de 400 µs. 10 : Non respect d'une limitation particulière de l'objet entraînement. 20 : Pour un entraînement SERVO avec une période d'échantillonnage de 62,5 µs, plus de deux objets entraînement ou un objet entraînement de type différent de SERVO ont été détectés sur la même ligne DRIVE-CLiQ (deux objets entraînement de type SERVO sont autorisés au maximum). 21 : La valeur n'est pas un multiple de la période d'échantillonnage du régulateur de courant d'un entraînement Servo ou Vector du système (par ex. les valeurs de tous les indices sont à prendre en compte pour TB30). 30 : Valeur inférieure à 31.25 µs. 31 : Valeur inférieure à 62,5 µs (31,25 µs n'est pas pris en charge par SMC10, SMC30, SMI10 et Double Motor Module). 32 : Valeur inférieure à 125 µs. 33 : Valeur inférieure à 250 µs. 40 : On a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ des abonnés dont le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage est inférieur à 125 µs. De plus, aucun des abonnés n'a une période d'échantillonnage inférieure à 125 µs. 41 : On a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ un abonné qui est un appareil en version châssis. De plus, le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage de tous les abonnés sur la ligne est inférieur à 250 µs. 42 : On a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ un abonné du type Active Line Module. De plus, le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage de tous les abonnés sur la ligne est inférieur à 125 µs. 43 : On a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ un abonné du type Voltage Sensing Module (VSM). De plus, le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage de tous les abonnés sur la ligne est différent de la période d'échantillonnage de l'objet entraînement du VSM. 44 : Le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage de tous les composants de la ligne DRIVE-CLiQ n'est pas égal pour tous les composants de cet objet entraînement (par ex. lorsque les composants appartiennent à différentes lignes DRIVE-CLiQ dont les valeurs des plus grands communs dénominateurs respectifs sont différentes). 45 : On a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ un abonné qui est un appareil Châssis couplé en parallèle. En outre, le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage de tous les abonnés sur la ligne est inférieur à 162,5 µs ou 187,5 µs (en présence d'un couplage en parallèle double ou triple). 46 : On a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ un abonné dont la période d'échantillonnage n'est pas un multiple de la plus petite période d'échantillonnage sur cette ligne. 52 : On a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ des abonnés dont le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage est inférieur à 31.25 µs. 54 : On a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ des abonnés dont le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage est inférieur à 62.5 µs. 56 : On a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ des abonnés dont le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage est inférieur à 125 µs. 58 : On a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ des abonnés dont le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage est inférieur à 250 µs. 99 : Une incohérence a été détectée concernant l'ensemble des objets entraînement. 116 : Cycle recommandé dans r0116[0...1]. Remarque générale : Tenir compte des règles topologiques lors du câblage de DRIVE-CLiQ (voir la documentation produit correspondante). Lors de calculs automatiques, les paramètres des périodes d'échantillonnage peuvent également être modifiés. Exemple pour plus grand commun dénominateur : 125 µs, 125 µs, 62,5 µs --> 62,5 µs
Remède :	- Contrôler les câbles DRIVE-CLiQ. - Régler des périodes d'échantillonnage valides. Voir aussi : p0115, p0799, p4099

201224	<Emplacement>CU: Fréquence de découpage incohérente
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Une incohérence entre les fréquences de découpage a été détectée suite à la modification de la fréquence de découpage minimale (p0113). Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1 : La valeur est inférieure à la valeur minimale. 2 : La valeur est supérieure à la valeur maximale. 3 : La période d'échantillonnage résultante n'est pas un multiple de 1,25 µs. 4 : La valeur est incompatible avec le fonctionnement PROFIBUS isochrone. 10 : Non respect d'une limitation particulière de l'objet entraînement. 99 : Une incohérence a été détectée concernant l'ensemble des objets entraînement. 116 : Cycle recommandé dans r0116[0...1].
Remède :	Régler une fréquence de découpage valide. Voir aussi : p0113
201250	<Emplacement>CU: EEPROM CU Erreur de lecture des données en lecture seule
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT (ARRET2)
Acquittement :	POWER ON
Cause :	Erreur lors de la lecture des données en lecture seule de l'EEPROM sur la CU. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Exécuter un POWER ON. - Remplacer la CU.
201251	<Emplacement>CU: EEPROM CU Erreur de lecture de données en lecture/écriture
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Erreur lors de la lecture des données en lecture/écriture de l'EEPROM sur la CU. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	Pour une valeur d'alarme r2124 < 256 : - Exécuter un POWER ON. - Remplacer la CU. Pour une valeur d'alarme r2124 >= 256 : - Effacer la mémoire de défauts (p0952 = 0) de l'objet entraînement avec cette alarme. - En variante, effacer la mémoire de défaut de tous les objets entraînement (p2147 = 1). - Remplacer la CU.

201255	<Emplacement>CU: Carte optionnelle EEPROM Erreur de lecture des données en lecture seule
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT (ARRET2)
Acquittement :	POWER ON
Cause :	Erreur lors de la lecture des données en lecture seule de l'EEPROM sur la carte optionnelle. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Exécuter un POWER ON. - Remplacer la CU.
201256	<Emplacement>CU: Carte optionnelle EEPROM Erreur de lecture des données en lecture/écriture
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Erreur lors de la lecture des données en lecture/écriture de l'EEPROM sur la carte optionnelle. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Exécuter un POWER ON. - Remplacer la CU.
201257	<Emplacement>CU: Version firmware obsolète
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	POWER ON
Cause :	La Control Unit a un firmware trop ancien. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : bbbbbbbaa hex : aa = composant non pris en charge aa = 01 hex = 1 déc : La Control Unit n'est pas prise en charge par le firmware utilisé. aa = 02 hex = 2 déc : La Control Unit n'est pas prise en charge par le firmware utilisé. aa = 03 hex = 3 déc : Le Power Module n'est pas pris en charge par le firmware utilisé. aa = 04 hex = 4 déc : La Control Unit n'est pas prise en charge par le firmware utilisé.
Remède :	Valeur de défaut = 1, 2, 4 : - Mettre à niveau le firmware de la Control Unit. Valeur de défaut = 3 : - Mettre à niveau le firmware de la Control Unit. - Remplacer le Power Module par un composant pris en charge.

201260 <Emplacement>Log non autorisé

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : Infeed: ARRET1
Servo: ARRET3
Hla: ARRET3

Acquittement : POWER ON

Cause : Le logiciel Runtime (RT-SW) n'est pas autorisé.

Remède : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

201275 <Emplacement>Description de matériel incorrecte

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : Infeed: ARRET2
Servo: ARRET3
Hla: ARRET3

Acquittement : POWER ON

Cause : Une erreur s'est produite lors de l'accès au fichier de description du matériel sur la carte CompactFlash.
Répertoire et nom de fichier : ADDON/SINAMICS/DATA/HW_DESC/014/DESC0000.ACX
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
22 : Fichier introuvable.
24 : Accès en lecture incorrect au fichier.
26 : Erreur de format.
28 : Erreur de version.
30 : Erreur interne ACX-Reader.
40 : Erreur de contenu.
45 : Description de matériel non cohérente.
60 : Incohérence : nombre d'adaptateurs PSA (Power Stack Adapter).
61 : Incohérence : nombre de modules SMC (Sensor Module Cabinet).
62 : Incohérence : nombre de modules VSM (Voltage Sensing Module).
63 : Incohérence : nombre de modules TM (Terminal Module).
64 : Incohérence : nombre de modules TB (Terminal Board).

Remède : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

201276 <Emplacement>Description de matériel pas entièrement compatible

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le fichier de description du matériel comporte plus de données que n'en requiert le firmware.

Remède : Non nécessaire.

201302 <Emplacement>Erreur de la fonction Trace du composant

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Une erreur s'est produite dans la fonction Trace du composant. La signalisation apparaît dans les cas suivants : - Téléchargement des données de la fonction Trace (p7792 = 1). - Modifier le réglage usine (p7790, p7791) en cas d'absence de fonction "Trace du composant" (r0193.1 = 0). Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1 : Le composant DRIVE-CLiQ ne prend pas en charge la fonction Trace du composant (r0193.1 = 0). 101 : Les données de Trace 1 sont illisibles. 102 : Les données de Trace 2 sont illisibles. 103 : Les données de Trace 3 sont illisibles. 104 : Les données de Trace 4 sont illisibles. 105 : Les données de Trace 5 sont illisibles.
Remède :	Valeur d'alarme = 1 : Mettre à niveau le firmware du composant DRIVE-CLiQ concerné.

201303	<Emplacement>Le composant ne prend pas en charge la fonction demandée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une des fonctions demandée par la Control Unit n'est pas prise en charge par l'un des composants DRIVE-CLiQ. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 : Le composant ne prend pas en charge la désactivation. 101 : Le Motor Module ne prend pas en charge les courts-circuits d'induit internes. 102 : Le Motor Module ne prend pas en charge la désactivation. 201 : Le Sensor Module ne prend pas en charge l'inversion de la mesure (p0410.0 = 1) en cas d'utilisation d'une sonde de Hall (p0404.6 = 1) pour la commutation. 202 : Le Sensor Module ne prend pas en charge les fonctions stationnement / sortie du stationnement. 203 : Le Sensor Module ne prend pas en charge la désactivation. 204 : Le firmware de ce Terminal Module 15 (TM15) ne prend pas en charge l'application TM15DI/DO. 205 : Le Sensor Module ne prend pas en charge l'évaluation de température sélectionnée (r0458). 206 : La version du firmware de ce Terminal Module TM41/TM31/TM15 est trop ancienne. Pour assurer un fonctionnement correct, il est impératif de mettre à niveau le firmware. 207 : La partie puissance de cette version de matériel ne prend pas en charge le fonctionnement avec une tension de raccordement inférieure à 380 V. 208 : Le Sensor Module ne prend pas en charge la désactivation de la commutation avec top zéro (via p0430.23). 211 : Le Sensor Module ne prend pas en charge les capteurs monovoie (r0459.10). 212 : Le Sensor Module ne prend pas en charge les capteurs LVDT (p4677.0). 213 : Le Sensor Module ne prend pas en charge le type de caractéristique (p4662).
Remède :	Mettre à niveau le firmware du composant DRIVE-CLiQ concerné. Valeur de défaut = 205 : Vérifier le paramètre p0600 ou p0601 et éventuellement l'adapter. Valeur de défaut = 207 : Remplacer la partie puissance ou, éventuellement, augmenter la tension de raccordement (p0210). Valeur de défaut = 208 : Vérifier et évent. réinitialiser le paramètre p0430.23.

201304	<Emplacement>Version du firmware du composant DRIVE-CLiQ non à jour
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La version du firmware dans la mémoire non volatile est plus récente que celle du composant DRIVE-CLiQ raccordé. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Numéro de composant du composant DRIVE-CLiQ concerné.
Remède :	Exécuter la mise à jour du firmware (p7828, p7829 ou logiciel de mise en service).
201305	<Emplacement>Topologie: Numéro de composant absent
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le numéro de composant de la topologie n'a pas été paramétré (p0121 (pour la partie puissance, voir p0107), p0131 (pour entraînements type Servo/Vector, voir p0107), p0141, p0151, p0161). Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : numéro de jeu de paramètres. Remarque : La panne apparaît même lorsque le capteur a été configuré (p0187 ... p0189) alors qu'il n'existe aucun numéro de composant. Dans ce cas, la valeur de défaut contient le n° de jeu de paramètres d'entraînement majoré de 100 multiplié par le numéro de capteur (par exemple 3xx, lorsqu'aucun numéro de composant n'a été renseigné dans p0141 pour le capteur 3 (p0189)). Voir aussi : p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0185, p0186, p0187, p0188, p0189
Remède :	- Renseigner le numéro de composant manquant. - Eventuellement, supprimer composant et relancer la mise en service. Voir aussi : p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0185, p0186, p0187, p0188, p0189
201306	<Emplacement>Mise à jour du firmware sur composant DRIVE-CLiQ en cours
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La mise à jour du firmware d'au moins un composant DRIVE-CLiQ est active. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Numéro de composant du composant DRIVE-CLiQ.
Remède :	Non nécessaire. Cette alarme disparaît automatiquement une fois la mise à jour du firmware terminée.
201314	<Emplacement>Topologie: Le composant ne doit pas exister
Valeur de signalisation :	%1, An %2, %3, connexion : %4
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT

Acquittement :	NEANT
Cause :	L'état "désactivé et inexistant" a été réglé pour un composant et pourtant ce composant figure dans la topologie. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : aa = Numéro de composant bb = Classe du composant cc = Numéro de connexion Remarque : La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Remède :	- Supprimer le composant en question. - Modifier le réglage "désactiver et inexistant". Remarque : Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle). Voir aussi : p0105, p0125, p0145, p0155, p0165

201315 <Emplacement>Objet entraînement inapte au fonctionnement

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Chez les objets entraînement actifs concernés, il manque au moins un composant activé. Remarque : Tous les autres objets entraînement actifs et opérationnels peuvent se trouver à l'état "RUN".
Remède :	L'alarme disparaît automatiquement en effectuant les manœuvres suivantes: - Désactiver l'objet entraînement concerné (p0105 = 0). - Désactiver le composant concerné (p0125 = 0, p0145 = 0, p0155 = 0, p0165 = 0). - Rebrancher le composant concerné. Voir aussi : p0105, p0125, p0145, p0155, p0165

201316 <Emplacement>Objet entraînement inactif et à nouveau apte au fonctionnement

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Si par ajout d'un composant de la topologie prescrite, un objet entraînement inactif ou non opérationnel retrouve son aptitude au fonctionnement. Le paramètre correspondant du composant est dans ce cas sur "activer" (p0125, p0145, p0155, p0165). Remarque : Il s'agit là de la seule signalisation qui est affichée pour un objet entraînement désactivé.
Remède :	L'alarme disparaît automatiquement en effectuant les manœuvres suivantes: - Activer l'objet entraînement concerné (p0105 = 1). - Redébrancher le composant concerné. Voir aussi : p0105

201317 <Emplacement>Composant désactivé existe de nouveau

Valeur de signalisation :	-
----------------------------------	---

Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Si un composant de la topologie prescrite est ajouté à un objet entraînement actif, et que le paramètre correspondant du composant est sur "désactiver" (p0125, p0145, p0155, p0165). Remarque : Il s'agit là de la seule signalisation qui est affichée pour un composant désactivé.
Remède :	L'alarme disparaît automatiquement en effectuant les manœuvres suivantes: - Activer le composant concerné (p0125 = 1, p0145 = 1, p0155 = 1, p0165 = 1). - Redébrancher le composant concerné. Voir aussi : p0125, p0145, p0155, p0165

201318	<Emplacement>FCOM: Présence de connexions déconnectées
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Cette alarme est générée dans les cas suivants : - Un objet entraînement qui était inactif/non prêt au fonctionnement redevient actif/prêt au fonctionnement. - La liste des paramètres BI/CI n'est pas vide (r9498[0...29], r9499[0...29]). - Les connexions FCOM enregistrées dans la liste des paramètres BI/CI ont effectivement été modifiées (r9498[0...29], r9499[0...29]).
Remède :	Réinitialiser l'alarme : - Régler p9496 = 1 ou 2. ou - Désactiver de nouveau l'objet entraînement.

201319	<Emplacement>Composant connecté non initialisé
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Au moins un composant connecté doit être initialisé. Pour cela, le blocage des impulsions doit être activé sur tous les objets entraînement.
Remède :	Activer le blocage des impulsions pour tous les objets entraînement.

201320	<Emplacement>Topologie: Absence du numéro d'objet entraînement dans la configuration
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Il manque un numéro d'objet entraînement dans p0978. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Indice de p0101 avec lequel le numéro d'objet entraînement manquant peut être déterminé.

Remède : Mettre p0009 sur 1 et modifier p0978 :
Règles :
- p0978 doit contenir tous les numéros d'objet entraînement (p0101).
- Aucun numéro d'objet entraînement ne doit se répéter.
- En entrant un 0, les objets entraînement avec données process sont séparés de ceux qui n'en ont pas.
- Seules 2 listes partielles sont autorisées. Après le deuxième 0, toutes les valeurs doivent être 0.
- Des numéros d'objets entraînement factices (255) ne sont admis que dans la première liste partielle.

201321 <Emplacement>Topologie: Numéro d'objet entraînement inexistant dans la configuration

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Le paramètre p0978 contient un numéro d'objet entraînement inexistant.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Indice de p0978 avec lequel le numéro d'objet entraînement manquant peut être déterminé.

Remède : Mettre p0009 sur 1 et modifier p0978 :
Règles :
- p0978 doit contenir tous les numéros d'objet entraînement (p0101).
- Aucun numéro d'objet entraînement ne doit se répéter.
- En entrant un 0, les objets entraînement avec données process sont séparés de ceux qui n'en ont pas.
- Seules 2 listes partielles sont autorisées. Après le deuxième 0, toutes les valeurs doivent être 0.
- Des numéros d'objets entraînement factices (255) ne sont admis que dans la première liste partielle.

201322 <Emplacement>Topologie: Numéro d'objet entraînement en double dans la configuration

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Un numéro d'objet entraînement existe plus d'une fois dans p0978.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Indice de p0978 dans lequel se trouve le numéro d'objet entraînement concerné.

Remède : Mettre le paramètre p0009 sur 1 et modifier p0978 :
Règles :
- p0978 doit contenir tous les numéros d'objet entraînement (p0101).
- Aucun numéro d'objet entraînement ne doit se répéter.
- En entrant un 0, les objets entraînement avec données process sont séparés de ceux qui n'en ont pas.
- Seules 2 listes partielles sont autorisées. Après le deuxième 0, toutes les valeurs doivent être 0.
- Des numéros d'objets entraînement factices (255) ne sont admis que dans la première liste partielle.

201323 <Emplacement>Topologie: Plus de deux listes partielles créées

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT

Cause :	p0978 contient des listes partielles plus de deux fois. Après le deuxième 0, toutes doivent être 0. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Indice de p0978 dans lequel se trouve la valeur non autorisée.
Remède :	Mettre p0009 sur 1 et modifier p0978 : Règles : - p0978 doit contenir tous les numéros d'objet entraînement (p0101). - Aucun numéro d'objet entraînement ne doit se répéter. - En entrant un 0, les objets entraînement avec données process sont séparés de ceux qui n'en ont pas. - Seules 2 listes partielles sont autorisées. Après le deuxième 0, toutes les valeurs doivent être 0. - Des numéros d'objets entraînement factices (255) ne sont admis que dans la première liste partielle.

201324	<Emplacement>Topologie: Erreur lors de la création du numéro d'objet entraînement factice
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Dans p0978, des numéros d'objets entraînement factices (255) ne sont admis que dans la première liste partielle. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Indice de p0978 dans lequel se trouve la valeur non autorisée.
Remède :	Mettre p0009 sur 1 et modifier p0978 : Règles : - p0978 doit contenir tous les numéros d'objet entraînement (p0101). - Aucun numéro d'objet entraînement ne doit se répéter. - En entrant un 0, les objets entraînement avec données process sont séparés de ceux qui n'en ont pas. - Seules 2 listes partielles sont autorisées. Après le deuxième 0, toutes les valeurs doivent être 0. - Des numéros d'objets entraînement factices (255) ne sont admis que dans la première liste partielle.

201325	<Emplacement>Topologie: Le numéro de composant ne figure pas dans la topologie prescrite
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le composant configuré dans l'un des paramètres (par ex. p0121, p0131, ...) ne figure pas dans la topologie prescrite. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : numéro du composant qui ne figure pas dans la topologie prescrite.
Remède :	Etablir la cohérence entre la topologie et la configuration DO.

201330	<Emplacement>Topologie: Mise en service rapide impossible
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1, information complémentaire : %2, numéro de composant provisoire : %3
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause : Il est impossible de procéder à une mise en service rapide. La topologie réelle ne répond pas aux spécifications nécessaires.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :

ccccbbaa hex: cccc = Numéro de composant provisoire, bb = Informations complémentaires, aa = Cause du défaut

aa = 01 hex = 1 déc :

Des liaisons non autorisées ont été détectées au niveau d'un composant.

- bb = 01 hex = 1 déc : Plusieurs moteurs avec DRIVE-CLiQ ont été détectés sur un Motor Module.
- bb = 02 hex = 2 déc : Sur un moteur avec DRIVE-CLiQ, le câble DRIVE-CLiQ n'est pas connecté à un Motor Module.

aa = 02 hex = 2 déc :

La topologie contient trop de composants d'un type donné.

- bb = 01 hex = 1 déc : Plus d'une CU maître présente.
- bb = 02 hex = 2 déc : Plus d'une alimentation présente (8 en couplage en parallèle).
- bb = 03 hex = 3 déc : Plus de 10 Motor Modules présents (8 en couplage en parallèle).
- bb = 04 hex = 4 déc : Plus de 9 capteurs présents.
- bb = 05 hex = 5 déc : Plus de 8 Terminal Modules présents.
- bb = 07 hex = 7 déc : Type de composant inconnu.
- bb = 08 hex = 8 déc : Plus de 6 Drives esclaves présents.
- bb = 09 hex = 9 déc : Raccordement d'un Drive esclave non autorisé.
- bb = 0a hex = 10 déc : Aucun Drive maître disponible.
- bb = 0b hex = 11 déc : Plusieurs moteurs avec DRIVE-CLiQ présents en couplage en parallèle.
- bb = 0c hex = 12 déc : Présence de parties puissance différentes en couplage en parallèle.

- cccc : non utilisé.

aa = 03 hex = 3 déc :

Plus de 16 composants sont raccordés à un connecteur DRIVE-CLiQ de la CU.

- bb = 0, 1, 2, 3 signifie par exemple: détecté sur le connecteur DRIVE-CLiQ X100, X101, X102, X103.

- cccc : non utilisé.

aa = 04 hex = 4 déc :

Le nombre de composants connectés en cascade est supérieur à 125.

- bb : non utilisé.

- cccc = Numéro provisoire du premier composant trouvé provoquant l'erreur.

aa = 05 hex = 5 déc :

Le composant n'est pas autorisé pour SERVO.

- bb = 01 hex = 1 déc : SINAMICS G disponible.
- bb = 02 hex = 2 déc : Châssis disponible.

- cccc = Numéro provisoire du premier composant trouvé provoquant l'erreur.

aa = 06 hex = 6 déc :

Des données EEPROM non autorisées ont été détectées au niveau d'un composant. Celles-ci doivent être corrigées avant de continuer le démarrage.

- bb = 01 hex = 1 déc : Le numéro de référence (référence MLFB) de la partie puissance remplacée contient des caractères génériques. Les caractères génériques (*) doivent être remplacés par des caractères valides.

- cccc = Numéro provisoire du composant dont les données EEPROM ne sont pas autorisées.

aa = 07 hex = 7 déc :

La topologie réelle contient une combinaison inadmissible de composants.

- bb = 01 hex = 1 déc : Active Line Module (ALM) et Basic Line Module (BLM).
- bb = 02 hex = 2 déc : Active Line Module (ALM) et Smart Line Module (SLM).
- bb = 03 hex = 3 déc : Commande SIMOTION (par ex. SIMOTION D445) et composant SINUMERIK (par ex. NX15).
- bb = 04 hex = 4 déc : Commande SINUMERIK (par ex. SINUMERIK 730.net) et composant SIMOTION (par ex. CX32).

- cccc : non utilisé.

Remarque :

Le type et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.

Voir aussi : p0097, r0098, p0099

Remède :

- Adapter à la topologie réelle aux spécifications autorisées.
- Procéder à la mise en service à l'aide du logiciel de mise en service.
- Sur les moteurs avec DRIVE-CLiQ, le câble de puissance et le câble DRIVE-CLiQ sont connectés au même Motor Module (Motor Module simple: DRIVE-CLiQ au X202, Motor Module double: DRIVE-CLiQ du moteur 1 (X1) au X202, du moteur 2 (X2) au X203).

Pour aa = 06 hex = 6 déc et bb = 01 hex = 1 déc :

Corriger le numéro de référence par une mise en service à l'aide du logiciel de mise en service.

Voir aussi : p0097, r0098, p0099

201331 <Emplacement>Topologie: au moins un composant attribué à aucun objet entraînement

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :

Au moins un composant n'est affecté à aucun objet entraînement.

- Lors de la mise en service, un composant n'a pas pu être affecté automatiquement à un objet entraînement.
- Les paramètres des jeux de paramètres ne sont pas réglés correctement.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

Numéro du composant non attribué.

Remède :

Affecter ce composant à un objet entraînement.

Vérifier les paramètres des jeux de paramètres.

Exemples :

- Partie puissance (p0121).
- Moteur (p0131, p0186).
- Interface du capteur (p0140, p0141, p0187 ... p0189).
- Capteur (p0140, p0142, p0187 ... p0189).
- Terminal Module (p0151).
- Carte optionnelle (p0161).

201340 <Emplacement>Topologie: Trop de composants sur une ligne

Valeur de signalisation : numéro de composant ou numéro de connexion : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	Il y a trop de composants DRIVE-CLiQ sur une ligne de la CU pour le cycle de communication réglé. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : xyy hex: x = cause du défaut, yy = numéro de composant ou numéro de connexion. 1yy : Le temps de cycle de communication du port DRIVE-CLiQ sur la Control Unit ne suffit pas pour tous les transferts en lecture. 2yy : Le temps de cycle de communication du port DRIVE-CLiQ sur la Control Unit ne suffit pas pour tous les transferts en écriture. 3yy : La communication cyclique est utilisée. 4yy : Le cycle DRIVE-CLiQ commence avant la fin la plus prématurée de l'application. Un temps mort supplémentaire dans la régulation est inévitable. Tenir compte des erreurs de signe de vie. Les conditions pour le fonctionnement avec une période d'échantillonnage du régulateur de courant de 31,25 µs ne sont pas remplies. 5yy : Débordement de tampon interne au niveau des données utiles d'un port DRIVE-CLiQ. 6yy : Débordement de tampon interne au niveau des paramètres de réception d'une connexion DRIVE-CLiQ. 7yy : Débordement de tampon interne au niveau des paramètres de transmission d'une connexion DRIVE-CLiQ. 8yy : Les temps de cycle des composants ne peuvent pas être combinés les uns avec les autres. 900: Le plus petit multiple commun des temps de cycle dans le système est trop grand pour pouvoir être déterminé. 901: Le plus petit multiple commun des temps de cycle dans le système ne peut pas être généré avec le matériel.
Remède :	- Vérifier le câblage DRIVE-CLiQ. - Diminuer le nombre de composants de la ligne DRIVE-CLiQ concernée et les répartir sur d'autres connecteurs DRIVE-CLiQ de la Control Unit. Ainsi, la charge de communication est répartie régulièrement sur plusieurs lignes. Valeur de défaut = 1yy - 4yy, en plus: - Augmenter les périodes d'échantillonnage (p0112, p0115, p4099). Pour DCC ou FBLOCKS, le cas échéant, modifier l'affectation du groupe d'exécution (p21000, p20000) de sorte à prolonger la période d'échantillonnage (r21001, r20001). - Le cas échéant, réduire le nombre de blocs (DCC) ou blocs fonctionnels (FBLOCKS) calculés cycliquement. - Réduire les modules de fonction (r0108). - Créer les conditions pour le fonctionnement avec une période d'échantillonnage du régulateur de courant de 31,25 µs (n'utiliser sur la ligne DRIVE-CLiQ avec cette période d'échantillonnage que des Motor Modules et Sensor Modules et n'utiliser qu'un Sensor Module autorisé (par ex. SMC20, c.-à-d. que le numéro de référence se termine par un 3)). - Pour un NX, le Sensor Module correspondant pour un second système de mesure éventuel doit être raccordé à un connecteur DRIVE-CLiQ libre du NX. Valeur de défaut = 8yy, en plus : - Vérifier les réglages de temps de cycle (p0112, p0115, p4099). Sur une ligne DRIVE-CLiQ, les temps de cycle doivent être des multiples entiers les uns des autres. Par temps de cycle sur une ligne on entend tous les temps de cycle de tous les objets entraînement dans les paramètres précités qui ont des composants sur la ligne concernée. Valeur de défaut = 9yy, en plus : - Vérifier les réglages de temps de cycle (p0112, p0115, p4099). Plus la différence de valeur numérique entre deux temps de cycle est faible, plus le plus petit multiple commun est grand. Ce comportement est d'autant plus marqué que les valeurs numériques des temps de cycle sont grandes.

201341 **<Emplacement>Topologie: Nombre maximal de composants DRIVE-CLiQ dépassé**

Valeur de signalisation :

-

Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Trop de composants DRIVE-CLiQ sont détectés dans la topologie réelle. Remarque : Le déblocage des impulsions est supprimé et empêché.
Remède :	- Vérifier le câblage DRIVE-CLiQ. - Réduire le nombre de composants de la ligne DRIVE-CLiQ concernée pour respecter la capacité fonctionnelle maximale.

201354 <Emplacement>Topologie: la topologie réelle contient des composants non autorisés

Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1, numéro de composant : %2
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La topologie réelle contient au moins un composant non autorisé. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyxx hexa : yy = numéro de composant, xx = cause. xx = 1 : composant non autorisé avec cette Control Unit. xx = 2 : composant non autorisé en combinaison avec un autre composant. Remarque : le déblocage des impulsions est empêché.
Remède :	Retirer les composants non autorisés et redémarrer le système.

201355 <Emplacement>Topologie: Topologie réelle modifiée

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La topologie prescrite (p0099) ne correspond pas à la topologie réelle (r0098). L'erreur apparaît uniquement si la mise en service de la topologie a été effectuée à l'aide des fonctions automatiques internes du dispositif et sans l'aide du logiciel de mise en service. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens. Voir aussi : r0098 (Topologie réelle des équipements), p0099 (Topologie prescrite des équipements)

Remède :

Il est possible de choisir les remèdes suivants en l'absence d'erreur dans la détection même de la topologie :

Si la mise en service n'est pas encore terminée :

- Effectuer une mise en service automatique (à partir de p0009 = 1).

De façon générale :

Régler p0099 = r0098, p0009 = 0 : en présence de Motor Modules, ce réglage déclenche la génération automatique d'entraînements type Servo (p0107).

Génération des entraînements types Servo : mettre p0097 à 1, p0009 à 0.

Génération des entraînements types Vector : mettre p0097 à 2, p0009 à 0.

Génération des entraînements types Vector avec couplage en parallèle: régler p0097 = 12, p0009 = 0.

Afin de régler les configurations dans p0108, il est possible de régler dans un premier temps p0009 = 2 et de modifier p0108 avant de mettre à 0 p0009. L'indice correspond à l'objet entraînement (p0107).

Si la mise en service est déjà terminée :

- Refaire le câblage initial et remettre la CU sous tension.
- Réinitialiser le réglage usine pour l'ensemble de l'équipement (tous les variateurs) et prévoir à nouveau une mise en service automatique.
- Modifier le paramétrage de l'équipement pour le faire correspondre au câblage (possible uniquement à l'aide du logiciel de mise en service).

Important :

Les changements de topologie qui génèrent cette erreur ne peuvent pas être pris en compte par l'automatisme interne du variateur mais doivent être transmis au moyen du logiciel de mise en service et par un download des paramètres. L'automatisme interne permet uniquement le fonctionnement avec une topologie constante. Autrement, en cas de modifications de la topologie, tous les paramétrages précédents sont perdus par réinitialisation sur le réglage usine.

Voir aussi : r0098 (Topologie réelle des équipements)

201356 <Emplacement>Topologie: Présence de composant DRIVE-CLiQ défectueux

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, numéro de composant : %2, numéro de connexion : %3

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La topologie réelle contient au moins un composant DRIVE-CLiQ défectueux.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :

zzyyxx hex :

zz = numéro de connexion du composant auquel le composant défectueux est connecté

yy = numéro de composant du composant auquel le composant défectueux est connecté

xx = cause du défaut

xx = 1 : composant non autorisé avec cette Control Unit.

xx = 2 : composant avec défaut de communication.

Remarque :

Le déblocage des impulsions est supprimé et empêché.

Remède : Remplacer le composant défectueux et redémarrer le système.

201357 <Emplacement>Topologie: Deux Control Units détectées sur la ligne DRIVE-CLiQ

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, numéro de connexion : %2

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	2 Control Units sont reliées entre elles via DRIVE-CLiQ dans la topologie réelle. En standard, ce type de lien n'est pas autorisé. Il est admis uniquement lorsque l'application OA OALINK est déjà installée sur les deux Control Units. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyxx hex : yy = numéro de connexion de la Control Unit à laquelle est connectée la deuxième Control Unit xx = numéro de composant de la Control Unit à laquelle est connectée la deuxième Control Unit Remarque : Le déblocage des impulsions est supprimé et empêché.
Remède :	- Supprimer la connexion DRIVE-CLiQ, redémarrer les systèmes, installer OALINK sur les deux Control Units et le mettre en service. - Supprimer la connexion à la deuxième Control Unit et redémarrer. - Pour le composant DRIVE-CLiQ Extension S120M, inverser le câble hybride (IN/OUT).

201358	<Emplacement>Topologie: Absence de terminaison de ligne
Valeur de signalisation :	CU numéro de connexion : %1, numéro de composant : %2, numéro de connexion : %3
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Au moins une ligne avec entraînements décentralisés n'est pas terminée. Le dernier abonné sur la ligne doit être pourvu d'un connecteur de terminaison de ligne. Ceci permet de garantir le degré de protection des entraînements décentralisés. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : zzyyxx hex : zz = numéro de connexion de l'entraînement décentralisé avec connecteur de terminaison manquant yy = numéro de composant xx = numéro de connexion CU
Remède :	Monter le connecteur de terminaison de ligne sur le dernier entraînement décentralisé.

201359	<Emplacement>Topologie: Performance DRIVE-CLiQ insuffisante
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La performance DRIVE-CLiQ n'est pas suffisante sur une ligne pour détecter un composant inséré. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Repartir les composants sur plusieurs lignes DRIVE-CLiQ. Remarque : Ne retirer ni ne réinsérer aucun composant pendant le fonctionnement avec cette topologie.

201360	<Emplacement>Topologie: Topologie réelle illicite
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1, numéro de composant provisoire : %2
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La topologie réelle détectée est non autorisée.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 ccccbbaa hex:
 cccc = Numéro de composant provisoire, bb = Sans signification, aa = Cause du défaut
 aa = 01 hex = 1 déc :
 Un trop grand nombre de composants a été détecté sur la CU. Au maximum 199 composants sont admis.
 aa = 02 hex = 2 déc :
 Le type d'un composant est inconnu.
 aa = 03 hex = 3 déc :
 La combinaison de ALM et BLM n'est pas autorisée.
 aa = 04 hex = 4 déc :
 La combinaison de ALM et SLM n'est pas autorisée.
 aa = 05 hex = 5 déc :
 La combinaison de BLM et SLM n'est pas autorisée.
 aa = 06 hex = 6 déc :
 Un CX32 n'a pas été raccordé directement à une Control Unit autorisée.
 aa = 07 hex = 7 déc :
 Un NX10 ou NX15 n'a pas été raccordé directement à une Control Unit autorisée.
 aa = 08 hex = 8 déc :
 Un composant a été raccordé à une Control Unit non autorisée.
 aa = 09 hex = 9 déc :
 Un composant a été raccordé à une Control Unit ayant un firmware obsolète.
 aa = 0A hex = 10 déc :
 Trop de composants d'un type donné détectés.
 aa = 0B hex = 11 déc :
 Trop de composants d'un type donné sur une ligne spécifique détectés.
 Remarque :
 Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède : Si cause du défaut = 1 :
 Modifier la configuration. Relier un nombre de composants inférieur à 199 à la CU.
 Si cause du défaut = 2 :
 Supprimer le composant de type inconnu.
 Si cause du défaut = 3, 4, 5 :
 Créer une combinaison valide.
 Si cause du défaut = 6, 7 :
 Raccorder le module d'extension directement à une Control Unit autorisée.
 Si cause du défaut = 8 :
 Supprimer composant ou utiliser un composant autorisé.
 Si cause du défaut = 9 :
 Mettre à niveau le firmware de la Control Unit.
 Si cause du défaut = 10, 11 :
 Réduire le nombre de composants.

201361 <Emplacement>Topologie: La topologie réelle contient des composants SINUMERIK et SIMOTION

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement :	NEANT
Cause :	La topologie réelle reconnue contient des composants SINUMERIK et SIMOTION. Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex: cc = Cause du défaut, bb = Classe de composant de la topologie réelle, aa = Numéro du composant cc = 01 hex = 1 déc : Un NX10 ou NX15 a été raccordé à une commande SIMOTION. cc = 02 hex = 2 déc : Un CX32 a été raccordé à une commande SINUMERIK.
Remède :	Valeur d'alarme = 1 : Remplacer toutes les NX10 ou NX15 par une CX32. Valeur d'alarme = 2 : Remplacer tous les CX32 par un NX10 ou NX15.

201362	<Emplacement>Topologie: Règle topologique non respectée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Au moins une règle topologique n'a pas été respectée pour SINAMICS S120 Combi. En cas de défaut, le démarrage du système d'entraînement est arrêté et la régulation d'entraînement n'est pas débloquée. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : La valeur d'alarme indique la règle non respectée. 1 : Le S120 Combi doit uniquement être relié au connecteur X100 de la NCU au moyen du connecteur DRIVE-CLiQ X200. 2 : Seul un Single Motor Module (SMM) ou Double Motor Module (DMM) peut être raccordé via X200 au connecteur DRIVE-CLiQ X101 de la NCU. 3 : Seul un Terminal Module 54F (TM54F) ou un DRIVE-CLiQ Hub Module (hub) peut être raccordé via X500 au connecteur DRIVE-CLiQ X102 de la NCU. 4 : Seuls des Sensor Modules peuvent être raccordés aux connecteurs DRIVE-CLiQ X201 à X203 (3 axes) ou X204 (4 axes) du S120 Combi. 5 : Seul un Sensor Module de type SMC20 ou SME20 peut être raccordé au connecteur DRIVE-CLiQ X205 (si 3 axes, X204 n'existe pas). 6 : Dans le cas d'un Single Motor Module en tant que premier axe d'extension, un seul Single Motor Module supplémentaire peut être raccordé (via X200 au X201 du Single Motor Module précédent). 7 : Seuls des Sensor Modules peuvent être raccordés au connecteur DRIVE-CLiQ X202 respectif des Single Motor Modules éventuellement présents. 8 : Dans les cas d'un deuxième Single Motor Module ou d'un Double Motor Module, rien ne doit être raccordé au connecteur X201. 9 : Dans le cas d'un Double Motor Module en tant qu'axe d'extension, seuls des Sensor Modules peuvent être raccordés aux connecteurs X202 et X203. 10 : Si un Terminal Module 54F (TM54F) est configuré, seul un DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) peut être raccordé au connecteur X501 du module TM54F via le connecteur DRIVE-CLiQ X500. 11 : Dans le cas d'un DRIVE-CLiQ Hub Module, seuls des Sensor Modules Cabinet (SMC) et Sensor Modules External (SME) peuvent être raccordés aux connecteurs X501 à X505. 12 : Pour les axes d'extension, seuls certains Motor Modules spécifiques peuvent être utilisés. 13 : Pour un S120 Combi avec 3 axes, rien ne doit être raccordé à X503 du DRIVE-CLiQ Hub Module.
Remède :	Analyser la valeur d'alarme et respecter la règle topologique correspondante.

201375 <Emplacement>Topologie: Double connexion entre deux composants

Valeur de signalisation : Composant : %1, %2, connexion : %3

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Lors de l'analyse de la topologie réelle, une liaison en anneau a été détectée.

La valeur de défaut décrit un composant inclus dans l'anneau.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :

ccbbaaaa hex :

cc = Numéro de connexion (%3)

bb = Classe du composant (%2)

aaaa = Numéro provisoire du composant (%1)

Classe de composant:

0 : Composant inconnu

1 : Control Unit

2 : Motor Module

3 : Line Module

4 : Sensor Module

5 : Voltage Sensing Module

6 : Terminal Module

7 : DRIVE-CLiQ Hub Module

8 : Controller Extension

9 : Filter Module

10 : Hydraulic Module

49 : Composant DRIVE-CLiQ

50 : Option Slot

60 : Capteur

70 : Moteur DRIVE-CLiQ

71 : Cylindre hydraulique

72 : Vanne hydraulique

80 : Moteur

Numéro de connexion :

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

Remède : Lire la valeur de défaut et supprimer la liaison indiquée.

Remarque :

Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201380 <Emplacement>Topologie: Topologie réelle EEPROM incorrecte

Valeur de signalisation : numéro de composant provisoire : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : POWER ON

Cause : Lors de la détection de la topologie réelle, un composant avec une EEPROM défectueuse a été détecté.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 bbbbaaaa hex :
 bbbb = Réserve
 aaaa = Numéro de composant provisoire du composant défectueux.

Remède : Lire la valeur de défaut et supprimer le composant défectueux.

201381 **<Emplacement>Topologie: Enfichage incorrect de la partie puissance**

Valeur de signalisation : Composant : %1, An %2, %3, connexion : %4

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Lors de la comparaison de topologie, une erreur de raccordement de la partie puissance a été constatée dans la topologie réelle par rapport à la topologie prescrite.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
 ddccbbaa hex :
 dd = Numéro de connexion (%4)
 cc = Numéro de composant (%3)
 bb = Classe du composant (%2)
 aa = Numéro de composant du composant incorrectement raccordé (%1)

Remarque :
 Les chiffres dd, cc et bb fournissent une description du composant auquel le composant concerné est incorrectement raccordé.
 La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
 Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède : Adapter la topologie :
 - Raccorder le composant concerné au connecteur correct (corriger la topologie réelle).
 - Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite).
 - Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904).
Remarque :
 Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201382 **<Emplacement>Topologie: Enfichage incorrect du Sensor Module**

Valeur de signalisation : Composant : %1, An %2, %3, connexion : %4

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :	Lors de la comparaison de topologie, une erreur de raccordement du Sensor Module a été constatée dans la topologie réelle par rapport à la topologie prescrite. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : dd = Numéro de connexion (%4) cc = Numéro de composant (%3) bb = Classe du composant (%2) aa = Numéro de composant du composant incorrectement raccordé (%1) Remarque : Les chiffres dd, cc et bb fournissent une description du composant auquel le composant concerné est incorrectement raccordé. La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375. Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.
Remède :	Adapter la topologie : - Raccorder le composant concerné au connecteur correct (corriger la topologie réelle). - Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite). - Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904). Remarque : Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201383	<Emplacement>Topologie: Enfichage incorrect du Terminal Module
Valeur de signalisation :	Composant : %1, An %2, %3, connexion : %4
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Lors de la comparaison de topologie, une erreur de raccordement du Terminal Module a été constatée dans la topologie réelle par rapport à la topologie prescrite. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : dd = Numéro de connexion (%4) cc = Numéro de composant (%3) bb = Classe du composant (%2) aa = Numéro de composant du composant incorrectement raccordé (%1) Remarque : Les chiffres dd, cc et bb fournissent une description du composant auquel le composant concerné est incorrectement raccordé. La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375. Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.
Remède :	Adapter la topologie : - Raccorder le composant concerné au connecteur correct (corriger la topologie réelle). - Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite). - Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904). Remarque : Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201384	<Emplacement>Topologie: Enfichage incorrect du DRIVE-CLiQ Hub Module
Valeur de signalisation :	Composant : %1, An %2, %3, connexion : %4
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Lors de la comparaison de topologie, une erreur de raccordement du DRIVE-CLiQ Hub Module a été constatée dans la topologie réelle par rapport à la topologie prescrite. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : dd = Numéro de connexion (%4) cc = Numéro de composant (%3) bb = Classe du composant (%2) aa = Numéro de composant du composant incorrectement raccordé (%1) Remarque : Les chiffres dd, cc et bb fournissent une description du composant auquel le composant concerné est incorrectement raccordé. La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375. Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.
Remède :	Adapter la topologie : - Raccorder le composant concerné au connecteur correct (corriger la topologie réelle). - Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite). - Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904). Remarque : Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).
201385	<Emplacement>Topologie: Enfichage incorrect de la Controller Extension
Valeur de signalisation :	Composant : %1, An %2, %3, connexion : %4
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Lors de la comparaison de topologie, une erreur de raccordement du Controller Extension 32 (CX32) a été constatée dans la topologie réelle par rapport à la topologie prescrite. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : dd = Numéro de connexion (%4) cc = Numéro de composant (%3) bb = Classe du composant (%2) aa = Numéro de composant du composant incorrectement raccordé (%1) Remarque : Les chiffres dd, cc et bb fournissent une description du composant auquel le composant concerné est incorrectement raccordé. La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375. Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède : Adapter la topologie :

- Raccorder le composant concerné au connecteur correct (corriger la topologie réelle).
- Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite).
- Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904).

Remarque :

Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201386 <Emplacement>Topologie: Enfichage incorrect du composant DRIVE-CLiQ

Valeur de signalisation : Composant : %1, An %2, %3, connexion : %4

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Lors de la comparaison de topologie, une erreur de raccordement de composant DRIVE-CLiQ a été constatée dans la topologie réelle par rapport à la topologie prescrite.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :

ddccbbaa hex :

dd = Numéro de connexion (%4)

cc = Numéro de composant (%3)

bb = Classe du composant (%2)

aa = Numéro de composant du composant incorrectement raccordé (%1)

Remarque :

Les chiffres dd, cc et bb fournissent une description du composant auquel le composant concerné est incorrectement raccordé.

La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.

Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède : Adapter la topologie :

- Raccorder le composant concerné au connecteur correct (corriger la topologie réelle).
- Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite).
- Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904).

Remarque :

Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201389 <Emplacement>Topologie: Enfichage incorrect du moteur avec DRIVE-CLiQ

Valeur de signalisation : Composant : %1, An %2, %3, connexion : %4

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :	Lors de la comparaison de topologie, une erreur de raccordement d'un moteur avec DRIVE-CLiQ a été constatée dans la topologie réelle par rapport à la topologie prescrite. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : dd = Numéro de connexion (%4) cc = Numéro de composant (%3) bb = Classe du composant (%2) aa = Numéro de composant du composant incorrectement raccordé (%1) Remarque : Les chiffres dd, cc et bb fournissent une description du composant auquel le composant concerné est incorrectement raccordé. La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375. Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.
Remède :	Adapter la topologie : - Raccorder le composant concerné au connecteur correct (corriger la topologie réelle). - Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite). - Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904). Remarque : Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201416	<Emplacement>Topologie: Enfichage d'un composant supplémentaire
Valeur de signalisation :	%1, An %2, %3, connexion : %4
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Lors de la comparaison de topologie, un composant non utilisé dans la topologie prescrite a été détecté dans la topologie réelle. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : dd = Classe du composant (%2) cc = Numéro de connexion (%4) bb = Classe de composant du composants supplémentaire (%1) aa = Numéro de composant (%3) Remarque : bb contient la classe de composant du composant supplémentaire. Les chiffres dd, cc et aa fournissent une description du composant auquel le composant supplémentaire est raccordé. La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Remède :	Adapter la topologie : - Retirer le composant supplémentaire (corriger la topologie réelle). - Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite). Remarque : Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201420	<Emplacement>Topologie: Composant différent
Valeur de signalisation :	Composant : %1, prescrite : %2, réelle : %3, différence : %4
Objet entraînement :	Tous les objets

Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Lors de la comparaison de technologie, des différences ont été constatées entre la topologie prescrite et la topologie réelle, au niveau de la plaque signalétique d'un composant. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : aa = numéro du composant (%1), bb = classe de composant de la topologie prescrite (%2), cc = classe de composant de la topologie réelle (%3), dd = différence (%4) dd = 01 hex = 1 déc : Type de composant différent. dd = 02 hex = 2 déc : Numéro de référence différent. dd = 03 hex = 3 déc : Constructeur différent. dd = 04 hex = 4 déc : Raccordement reconnecté sur un esclave multicomposant (par ex. Double Motor Module), données EEPROM défectueuses dans la plaque signalétique électronique ou réglage d'une partie seulement d'un esclave multicomposant sur "désactiver et inexistant". dd = 05 hex = 5 déc : NX10 ou NX15 utilisé au lieu de CX32. dd = 06 hex = 6 déc : CX32 utilisé au lieu de NX10 ou NX15. dd = 07 hex = 7 déc : Nombre de connexions différent. Remarque : La classe de composant est décrite dans F01375. Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.
Remède :	Adapter la topologie : - Raccorder le composant attendu (corriger la topologie réelle). - Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite). Comparaison de topologie - Adapter l'étape de comparaison, si nécessaire : - Paramétrer la comparaison de topologie de tous les composants (p9906). - Paramétrer la comparaison de topologie d'un composant (p9907, p9908). Remarque : Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201425 <Emplacement>Topologie: Numéro de série différent

Valeur de signalisation :	composant : %1, %2, différences : %3
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	Lors de la comparaison, des différences au niveau d'un composant ont été détectées entre la topologie réelle et la topologie prescrite. Le numéro de série est différent. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : dd = Réserve cc = Nombre de différences (%3) bb = Classe du composant (%2) aa = Numéro de composant (%1) Remarque : La classe de composant est décrite dans F01375. Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.
Remède :	Adapter la topologie : - Repositionner la topologie réelle afin qu'elle corresponde à la topologie prescrite. - Chargement de la topologie prescrite coïncidant avec la topologie réelle (logiciel de mise en service). Pour octet cc : cc = 1 --> acquittable par p9904 ou p9905. cc > 1 --> acquittable par p9905 et désactivable par p9906 ou p9907/p9908. Remarque : Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle). Voir aussi : p9904, p9905, p9906, p9907, p9908

201428	<Emplacement>Topologie: Utilisation d'une connexion incorrecte
Valeur de signalisation :	Composant : %1, %2, connexion (réelle) : %3, connexion (prescrite) : %4
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Lors de la comparaison, des différences au niveau d'un composant ont été détectées entre la topologie réelle et la topologie prescrite. Pour l'un des composants, une autre connexion a été utilisée. La valeur d'alarme contient une description des différentes connexions du composant. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : dd = Numéro de connexion dans la topologie prescrite (%4) cc = Numéro de connexion dans la topologie réelle (%3) bb = Classe du composant (%2) aa = Numéro de composant (%1) Remarque : La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375. Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.
Remède :	Adapter la topologie : - Modifier le câblage DRIVE-CLiQ vers le composant (corriger la topologie réelle). - Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite). - Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904). Remarque : Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle). Voir aussi : p9904 (Comparaison de topologie Acquitter les différences)

201451	<Emplacement>Topologie: Topologie prescrite non valide
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Un défaut a été détecté dans la topologie prescrite. La topologie prescrite n'est pas valide. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : ccccbaa hex : cccc = Indice incorrect, bb = Numéro de composant, aa = Cause du défaut aa = 1B hex = 27 déc : Erreur non spécifiée. aa = 1C hex = 28 déc : Valeur non autorisée. aa = 1D hex = 29 déc : Identifiant incorrect aa = 1E hex = 30 déc : Longueur incorrecte de l'identifiant aa = 1F hex = 31 déc : Nombre d'indices disponibles insuffisant aa = 20 hex = 32 déc : Composant sans connexion avec la Control Unit.
Remède :	Exécuter un nouveau chargement de la topologie prescrite avec le logiciel de mise en service.
201481	<Emplacement>Topologie: Partie puissance non enfichée
Valeur de signalisation :	Composant : %1, An %2, %3, connexion : %4
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Lors de la comparaison de topologie, l'absence d'une partie puissance a été constatée dans la topologie réelle par rapport à la topologie prescrite. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbaa hex : dd = Numéro de connexion (%4) cc = Numéro de composant (%3) bb = Classe du composant (%2) aa = Numéro de composant du composant non connecté (%1) Remarque : Les chiffres dd, cc et bb fournissent une description du composant sur lequel le composant concerné est manquant. La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Remède :	Adapter la topologie : - Raccorder le composant concerné au connecteur correct (corriger la topologie réelle). - Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite). Vérifier le matériel : - Vérifier la tension d'alimentation 24 V. - Vérifier que le câblage DRIVE-CLiQ n'est pas interrompu et qu'il n'y a pas de mauvais contact. - Vérifier la fonction du composant. Remarque : Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).
201482	<Emplacement>Topologie: Sensor Module non enfiché
Valeur de signalisation :	Composant : %1, An %2, %3, connexion : %4

Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Lors de la comparaison de topologie, l'absence d'un Sensor Module a été constatée dans la topologie réelle par rapport à la topologie prescrite. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : dd = Numéro de connexion (%4) cc = Numéro de composant (%3) bb = Classe du composant (%2) aa = Numéro de composant du composant non connecté (%1) Remarque : Les chiffres dd, cc et bb fournissent une description du composant sur lequel le composant concerné est manquant. La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Remède :	Adapter la topologie : - Raccorder le composant concerné au connecteur correct (corriger la topologie réelle). - Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite). Vérifier le matériel : - Vérifier la tension d'alimentation 24 V. - Vérifier que le câblage DRIVE-CLiQ n'est pas interrompu et qu'il n'y a pas de mauvais contact. - Vérifier la fonction du composant. Remarque : Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201483	<Emplacement>Topologie: Terminal Module non enfiché
Valeur de signalisation :	Composant : %1, An %2, %3, connexion : %4
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Lors de la comparaison de topologie, l'absence d'un Terminal Module a été constatée dans la topologie réelle par rapport à la topologie prescrite. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : dd = Numéro de connexion (%4) cc = Numéro de composant (%3) bb = Classe du composant (%2) aa = Numéro de composant du composant non connecté (%1) Remarque : Les chiffres dd, cc et bb fournissent une description du composant sur lequel le composant concerné est manquant. La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.

Remède : Adapter la topologie :

- Raccorder le composant concerné au connecteur correct (corriger la topologie réelle).
- Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite).

Vérifier le matériel :

- Vérifier la tension d'alimentation 24 V.
- Vérifier que le câblage DRIVE-CLiQ n'est pas interrompu et qu'il n'y a pas de mauvais contact.
- Vérifier la fonction du composant.

Remarque :

Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201484 <Emplacement>Topologie: DRIVE-CLiQ Hub Module non enfiché

Valeur de signalisation : Composant : %1, An %2, %3, connexion : %4

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Lors de la comparaison des topologies, l'absence d'un DRIVE-CLiQ Hub Module a été constatée dans la topologie réelle par rapport à la topologie prescrite.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :

ddccbbaa hex :

dd = Numéro de connexion (%4)

cc = Numéro de composant (%3)

bb = Classe du composant (%2)

aa = Numéro de composant du composant non connecté (%1)

Remarque :

Les chiffres dd, cc et bb fournissent une description du composant sur lequel le composant concerné est manquant.

La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.

Remède : Adapter la topologie :

- Raccorder le composant concerné au connecteur correct (corriger la topologie réelle).
- Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite).

Vérifier le matériel :

- Vérifier la tension d'alimentation 24 V.
- Vérifier que le câblage DRIVE-CLiQ n'est pas interrompu et qu'il n'y a pas de mauvais contact.
- Vérifier la fonction du composant.

Remarque :

Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201485 <Emplacement>Topologie: Contrôler Extension non enfichée

Valeur de signalisation : Composant : %1, An %2, %3, connexion : %4

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :	Lors de la comparaison des topologies, l'absence d'une Controller Extension (CX32) a été constatée dans la topologie réelle par rapport à la topologie prescrite. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : dd = Numéro de connexion (%4) cc = Numéro de composant (%3) bb = Classe du composant (%2) aa = Numéro de composant du composant non connecté (%1) Remarque : Les chiffres dd, cc et bb fournissent une description du composant sur lequel le composant concerné est manquant. La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Remède :	Adapter la topologie : - Raccorder le composant concerné au connecteur correct (corriger la topologie réelle). - Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite). Vérifier le matériel : - Vérifier la tension d'alimentation 24 V. - Vérifier que le câblage DRIVE-CLiQ n'est pas interrompu et qu'il n'y a pas de mauvais contact. - Vérifier la fonction du composant. Remarque : Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201486	<Emplacement>Topologie: Composant DRIVE-CLiQ non enfiché
Valeur de signalisation :	Composant : %1, An %2, %3, connexion : %4
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Lors de la comparaison des topologies, l'absence d'un composant DRIVE-CLiQ a été constatée dans la topologie réelle par rapport à la topologie prescrite. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : dd = Numéro de connexion (%4) cc = Numéro de composant (%3) bb = Classe du composant (%2) aa = Numéro de composant du composant non connecté (%1) Remarque : Les chiffres dd, cc et bb fournissent une description du composant sur lequel le composant concerné est manquant. La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Remède :	Adapter la topologie : - Raccorder le composant concerné au connecteur correct (corriger la topologie réelle). - Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite). Vérifier le matériel : - Vérifier la tension d'alimentation 24 V. - Vérifier que le câblage DRIVE-CLiQ n'est pas interrompu et qu'il n'y a pas de mauvais contact. - Vérifier la fonction du composant. Remarque : Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201487	<Emplacement>Topologie: Composant Option Slot non enfiché
Valeur de signalisation :	Composant : %1, An %2, %3, connexion : %4
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Lors de la comparaison de topologie, l'absence d'un composant de slot pour option a été constatée dans la topologie réelle par rapport à la topologie prescrite. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : dd = Numéro de connexion (%4) cc = Numéro de composant (%3) bb = Classe du composant (%2) aa = Numéro de composant du composant non connecté (%1) Remarque : Les chiffres dd, cc et bb fournissent une description du composant sur lequel le composant concerné est manquant. La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Remède :	Adapter la topologie : - Raccorder le composant concerné au connecteur correct (corriger la topologie réelle). - Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite). Vérifier le matériel : - Vérifier la tension d'alimentation 24 V. - Vérifier que le câblage DRIVE-CLiQ n'est pas interrompu et qu'il n'y a pas de mauvais contact. - Vérifier la fonction du composant. Remarque : Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).
201489	<Emplacement>Topologie: Moteur avec DRIVE-CLiQ non enfiché
Valeur de signalisation :	Composant : %1, An %2, %3, connexion : %4
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Lors de la comparaison de topologie, l'absence d'un moteur avec DRIVE-CLiQ a été constatée dans la topologie réelle par rapport à la topologie prescrite. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex : dd = Numéro de connexion (%4) cc = Numéro de composant (%3) bb = Classe du composant (%2) aa = Numéro de composant du composant non connecté (%1) Remarque : Les chiffres dd, cc et bb fournissent une description du composant sur lequel le composant concerné est manquant. La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.

Remède :

Adapter la topologie :

- Raccorder le composant concerné au connecteur correct (corriger la topologie réelle).
- Adapter le projet/paramétrage dans le logiciel de mise en service (corriger la topologie prescrite).

Vérifier le matériel :

- Vérifier la tension d'alimentation 24 V.
- Vérifier que le câblage DRIVE-CLiQ n'est pas interrompu et qu'il n'y a pas de mauvais contact.
- Vérifier la fonction du composant.

Remarque :

Le cas échéant, le logiciel de mise en service offre un diagnostic amélioré sous "Topologie --> Vue topologique" (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201505 <Emplacement>FCOM: Interconnexion impossible à établir

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :

Un télégramme PROFIdrive a été défini (p0922).

Une connexion contenue dans le télégramme n'a pu être réalisée.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Récepteur de paramètre qui aurait dû être modifié.

Remède : Etablir une autre connexion.

201506 <Emplacement>FCOM: Aucun télégramme standard

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :

Le télégramme standard dans p0922 n'est pas respecté et p0922 = 999 est par conséquent défini.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Paramètre FCOM pour lequel la tentative d'écriture a échoué.

Remède : Redéfinir le télégramme standard (p0922).

201507 <Emplacement>FCOM: Connexions présentes vers des objets inactifs

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :

Des connexions FCOM avec un objet entraînement inactif / non opérationnel sont présentes.

Les paramètres BI/CI concernés sont listés dans r9498.

Les paramètres BO/CO concernés sont listés dans r9499.

r9491 et r9492 de l'objet entraînement désactivé affichent la liste des connexions FCOM vers d'autres objets entraînement.

Remarque :

r9498 et r9499 ne sont renseignés que si l'on donne à p9495 une valeur différente de 0.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

Nombre de connexions FCOM trouvées vers des objets entraînement inactifs.

Remède :

- Positionner de façon centrale toutes les connexions FCOM ouvertes sur le réglage usine par p9495 = 2.
- Rendre l'objet entraînement non opérationnel de nouveau actif / opérationnel (rajout ou activation de composants).

201508 **<Emplacement>FCOM: Trop de connexions vers des objets inactifs**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le nombre maximum de connexions FCOM (puits de signal) a été dépassé lors de la désactivation d'un objet entraînement. Lors de la désactivation d'un objet entraînement, toutes les connexions FCOM (puits de signal) sont listées dans les paramètres suivants :

- r9498[0...29] : Liste des paramètres BI/CI concernés.
- r9499[0...29] : Liste des paramètres BO/CO correspondants.

Remède : L'alarme disparaît automatiquement lorsque aucune connexion FCOM (valeur = 0) n'est saisie dans r9498[29] et r9499[29]. Important :

Lors de la réactivation de l'objet entraînement, toutes les connexions FCOM doivent être vérifiées et, le cas échéant, rétablies.

201510 **<Emplacement>FCOM: Source de signal pas de type Float**

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La sortie connecteur souhaitée n'a pas le type de données correct. Cette connexion n'est pas établie. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Numéro de paramètre qui doit constituer le point de départ de la connexion (sortie connecteur).

Remède : Connecter cette entrée connecteur avec une sortie connecteur du type de données Float.

201511 **<Emplacement>FCOM: Connexion avec normalisations différentes**

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La connexion FCOM souhaitée a été établie. Une conversion entre sortie FCOM et entrée FCOM est effectuée à l'aide des valeurs de référence.

- La sortie FCOM utilise une autre unité normalisée que l'entrée FCOM.
- Signalisation uniquement en présence de connexions à l'intérieur d'un objet entraînement.

Exemple :

La sortie FCOM utilise la tension comme unité normalisée alors que l'entrée FCOM utilise le courant. Par conséquent, le facteur p2002/p2001 est calculé entre la sortie FCOM et l'entrée FCOM.

p2002 : contient la valeur de référence du courant

p2001 : contient la valeur de référence de la tension

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Numéro de paramètre de l'entrée FCOM (puits de signal).

Remède : Non nécessaire.

201512	<Emplacement>FCOM: Aucune normalisation disponible
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1) Servo: ARRET2 Hla: ARRET2
Acquittement :	POWER ON
Cause :	Il y a eu une tentative de déterminer un facteur de conversion pour une normalisation non disponible. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Unité (par ex. correspondant à SPEED), pour laquelle il y a eu une tentative de détermination d'un facteur.
Remède :	Appliquer la normalisation ou contrôler la valeur transférée.
201513	<Emplacement>FCOM: Connexion inter-DO avec normalisations différentes
Valeur de signalisation :	paramètre : %1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La connexion FCOM souhaitée a été établie. Une conversion entre sortie FCOM et entrée FCOM est effectuée à l'aide des valeurs de référence. Une connexion a été établie entre objets entraînement différents, et la sortie FCOM utilise une autre unité normalisée que l'entrée FCOM, ou bien elle utilise des valeurs de référence différentes pour la même unité normalisée. Exemple 1 : Sortie FCOM avec tension comme unité normalisée, entrée FCOM avec courant comme unité normalisée ; la sortie FCOM et l'entrée FCOM se trouvent dans des objets entraînement différents. Par conséquent, le facteur p2002/p2001 est calculé entre la sortie FCOM et l'entrée FCOM. p2002 : contient la valeur de référence du courant p2001 : contient la valeur de référence de la tension Exemple 2 : Sortie FCOM avec tension comme unité normalisée dans l'objet entraînement 1 (DO1), entrée FCOM avec courant comme unité normalisée dans l'objet entraînement 2 (DO2). Les valeurs de référence de la tension (p2001) des deux objets entraînement sont différentes. Par conséquent, le facteur p2001(DO1)/p2001(DO2) est calculé entre la sortie FCOM et l'entrée FCOM. p2001 : contient la valeur de référence de la tension pour l'objet entraînement 1, 2 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Numéro de paramètre de l'entrée FCOM (puits de signal).
Remède :	Non nécessaire.
201514	<Emplacement>FCOM: Erreur d'écriture pendant la reconnexion
Valeur de signalisation :	paramètre : %1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause : Pendant le processus de reconnexion (par ex. lors du démarrage ou d'un download, ou encore pendant le fonctionnement normal), un paramètre n'a pu être écrit.
Exemple :
Lors de l'écriture sur une entrée FCOM au format double mot (DWORD), dans le deuxième indice, les plages de mémoire se chevauchent (par ex. p8861). Le paramètre est ensuite remis aux réglages usine.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de paramètre de l'entrée FCOM (puits de signal).

Remède : Non nécessaire.

201515 <Emplacement>FCOM: Ecriture de paramètre interdite car maîtrise de commande active

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La maîtrise de commande est active lors de la modification du nombre de CDS ou lors de la copie de CDS.

Remède : Le cas échéant, rendre la maîtrise de commande ou répéter l'opération.

201590 <Emplacement>Entraînement: Intervalle de maintenance moteur écoulé

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : L'intervalle de maintenance défini pour ce moteur s'est écoulé.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de jeu de paramètres de moteur.
Voir aussi : p0650, p0651

Remède : Effectuer la maintenance et régler à nouveau l'intervalle entre deux interventions de maintenance (p0651).

201600 <Emplacement>SI P1 (CU): STOP A déclenché

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement de la Control Unit (CU) a détecté un défaut et déclenché un STOP A (STO via le circuit de coupure Safety de la CU).
- La dynamisation forcée du circuit de coupure Safety de la CU a échoué.
- Réaction consécutive du défaut F01611 (défaut dans un canal de surveillance).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
0 : Arrêt demandé par le canal de surveillance 2.
1005 : STO actif malgré l'absence de sélection de STO et l'absence de STOP A interne en instance.
1010 : STO inactif malgré la sélection de STO ou la présence d'un STOP A interne en instance.
9999 : Réaction consécutive du défaut F01611.

Remède :

- Sélectionner puis désélectionner la fonction STO (Suppression sûre du couple).
- Remplacer le Hydraulic Module concerné.

Valeur de défaut = 9999 :

- Exécuter le diagnostic sur l'autre défaut existant F01611.

Remarque :

CU : Control Unit

SI : Safety Integrated

STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

201600 **<Emplacement>SI P1 (CU): STOP A déclenché**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement de la Control Unit (CU) a détecté un défaut et déclenché un STOP A (STO via le circuit de coupure Safety de la CU).

- La dynamisation forcée du circuit de coupure Safety de la CU a échoué.
- Réaction consécutive du défaut F01611 (défaut dans un canal de surveillance).

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

0 : Arrêt demandé par le canal de surveillance 2.

1005 : STO actif malgré l'absence de sélection de STO et l'absence de STOP A interne en instance.

1010 : STO inactif malgré la sélection de STO ou la présence d'un STOP A interne en instance.

1015 : Signalisation en retour de STO différente pour les Motors Modules couplés en parallèle.

9999 : Réaction consécutive du défaut F01611.

Remède :

- Sélectionner puis désélectionner la fonction STO (Suppression sûre du couple).
- Remplacer le Motor Module concerné.

Valeur de défaut = 9999 :

- Exécuter le diagnostic sur l'autre défaut existant F01611.

Remarque :

CU : Control Unit

MM : Motor Module

SI : Safety Integrated

STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

201611 **<Emplacement>SI P1 (CU): Défaut dans un canal de surveillance**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828

Réaction : NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement du processeur 1 a détecté un défaut lors de la comparaison croisée des données entre les deux canaux de surveillance et a déclenché un STOP F.

Il en résulte qu'à l'expiration du temps de transmission paramétré (p9658), le défaut F01600 (SI CU: STOP A déclenché) est généré.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

0 : Arrêt demandé par le canal de surveillance 2.

1 ... 999:

Numéro du paramètre qui a fait l'objet d'une comparaison croisée et généré ce défaut. Ce numéro est indiqué également dans r9795.

1 : SI Temps de cycle de surveillance (r9780, r9880).

2 : SI Activation des fonctions de sécurité (p9601, p9801). Seuls les bits pris en charge subissent une comparaison croisée.

3 : SI Temps de tolérance Commutation F-DI (p9650, p9850).

4 : SI Temps de transition STOP F à STOP A (p9658, p9858).

6 : SI Motion Déblocage des fonctions de sécurité (p9501, valeur interne).

7 : SI Temporisation de STO en cas de Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8 : SI Adresse PROFIsafe (p9610, p9810).

9 : SI Temporisation anti-rebond pour STO/SBC/SS1 (HM) (p9651, p9851).

10 : SI Temporisation pour le déclenchement de STO pour ESR (p9697, p9897).

11 : SI HLA Vanne d'arrêt Contacts de sign. retour Configuration (p9626, p9826).

12 : SI HLA Vanne d'arrêt Temps d'attente Enclenchement (p9625[0], p9825[0]).

13 : SI HLA Vanne d'arrêt Temps d'attente Déclenchement (p9625[1], p9825[1]).

14 : SI PROFIsafe sélection télégramme (p9611, p9811).

1000 : Timer de contrôle écoulé.

Sinon, pendant un intervalle d'environ 5 x p9650, les conditions suivantes ont été constatées :

- Trop de changements de signal sont survenus sur la borne STO du Hydraulic Module.
- La fonction STO (y compris en tant que réaction consécutive) a été déclenchée trop souvent via PROFIsafe/TM54F.

1001, 1002 : Erreur d'initialisation du timer de modification/contrôle.

1900 : Erreur CRC dans le secteur SAFETY.

1901 : Erreur CRC dans le secteur ITCM.

1902 : Une surcharge dans le secteur ITCM a eu lieu pendant le fonctionnement.

1903 : Défaut interne de paramétrage lors du calcul CRC.

1950 : Température du module en dehors de la plage autorisée.

1951 : Température du module non plausible.

2000 : Etat de sélection STO différent sur les deux canaux de surveillance.

2001 : Signalisation en retour de STO différente sur les deux canaux de surveillance.

2002 : Etat du temporisateur de retard SS1 différent sur les deux canaux de surveillance (état du timer dans p9650/p9850).

2003 : Etat de la borne STO différent sur les deux canaux de surveillance.

6000 ... 6999:

Défaut dans la commande PROFIsafe.

Pour ces valeurs de défaut, des signaux de commande de sécurité (Failsafe Values) sont transmis aux fonctions de sécurité.

6000 : Une erreur grave dans la communication PROFIsafe.

6064 ... 6071 : Erreur à l'évaluation des paramètres de sécurité. Les valeurs des paramètres de sécurité transférés ne correspondent pas aux valeurs attendues dans le pilote PROFIsafe.

6064 : Adresse de destination et adresse PROFIsafe sont différentes (F_Dest_Add).

6065 : Adresse de destination non valide (F_Dest_Add).

6066 : Adresse source non valide (F_Source_Add).

6067 : Valeur de temps watchdog non valide (F_WD_Time).

6068 : Niveau SIL incorrect (F_SIL).

6069 : Longueur CRC F incorrecte (F_CRC_Length).

6070 : Version de paramètre de sécurité incorrecte (F_Par_Version).

6071 : Erreur CRC dans les paramètres de sécurité (CRC1). La valeur CRC transférée des paramètres de sécurité ne correspond pas à la valeur calculée dans le pilote PROFIsafe.

6072 : Le paramétrage de sécurité est incohérent.

6165 : Erreur de communication à la réception du télégramme PROFIsafe. Cette erreur peut aussi se produire si un télégramme PROFIsafe incohérent ou obsolète est reçu après la mise hors/sous tension de la Control Unit ou après l'enfichage du câble PROFIBUS/PROFINET.

6166 : Erreur de surveillance temporelle à la réception du télégramme PROFIsafe.

Remède :

Valeur de défaut = 1 ... 5 et 7 ... 999 :

- Vérifier le paramètre qui a fait l'objet d'une comparaison croisée et a généré un STOP F.
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Hydraulic Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de défaut = 6 :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Hydraulic Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de défaut = 1000 :

- Vérifier le câblage de la borne STO sur le Hydraulic Module (mauvais contacts).
- PROFIsafe : Supprimer les problèmes de contact / défauts sur le maître PROFIBUS / PROFINET-Controller.
- Contrôler le câblage des entrées de sécurité sur le TM54F (mauvais contacts).

Valeur de défaut = 1001, 1002 :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Hydraulic Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de défaut = 1900, 1901, 1902 :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.
- Remplacer la CU.

Valeur de défaut = 2000, 2001, 2002, 2003, 2004, 2005 :

- Vérifier le temps de tolérance Commutation F-DI et l'augmenter éventuellement (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Contrôler le câblage des entrées de sécurité (F-DI) (mauvais contacts).
- Vérifier les causes de la sélection de STO dans r9772. Lorsque les fonctions SMM sont activées (p9501 = 1), la sélection de STO est également possible par ces fonctions.
- Remplacer le Hydraulic Module concerné.

Remarque :

Après suppression de la cause de ce défaut et après sélection/désélection ordonnée de STO, ce défaut peut être acquitté.

Valeur de défaut = 6000 :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Vérifier l'éventuelle présence de défauts dans la communication DRIVE-CLiQ entre les deux canaux de surveillance et éventuellement procéder à un diagnostic pour les défauts concernés.
- Régler des temps de cycle de surveillance supérieurs (p9500, p9511).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer la CU.

Valeur de défaut = 6064 :

- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_Dest_Add sur l'esclave PROFIsafe.
- Vérifier le réglage de l'adresse PROFIsafe de la Control Unit (p9610) et du Hydraulic Module (p9810).

Valeur de défaut = 6065 :

- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_Dest_Add sur l'esclave PROFIsafe. L'adresse de destination ne doit être ni 0 ni FFFF !

Valeur de défaut = 6066 :

- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_Source_Add sur l'esclave PROFIsafe. L'adresse source ne doit être ni 0 ni FFFF !

Valeur de défaut = 6067 :

- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_WD_Time sur l'esclave PROFIsafe. La valeur de temps watchdog ne doit pas être 0 !

Valeur de défaut = 6068 :

- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_SIL sur l'esclave PROFIsafe. Le niveau SIL doit correspondre à SIL2 !

Valeur de défaut = 6069 :

- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_CRC_Length sur l'esclave PROFIsafe. Le réglage de la longueur CRC2 est CRC 2 octets dans le mode V1 et CRC 3 octets dans le mode V2 !
Valeur de défaut = 6070 :
 - Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_Par_Version sur l'esclave PROFIsafe. La valeur de la version du paramètre de sécurité est 0 dans le mode V1 et 1 dans le mode V2 !
Valeur de défaut = 6071 :
 - Vérifier et actualiser éventuellement les valeurs des paramètres de sécurité et le CRC calculé des paramètres de sécurité (CRC1) sur l'esclave PROFIsafe.
Valeur de défaut = 6072 :
 - Vérifier les valeurs des paramètres de sécurité et les corriger le cas échéant.
Pour les paramètres de sécurité F_CRC_Length et F_Par_Version, les combinaisons suivantes sont autorisées :
F_CRC_Length = CRC sur 2 octets et F_Par_Version = 0
F_CRC_Length = CRC sur 3 octets et F_Par_Version = 1
Valeur de défaut = 6165 :
 - Acquitter l'erreur lorsque celle-ci se produit après le démarrage de la Control Unit ou après l'enfichage du câble PROFIBUS/PROFINET.
 - Vérifier la configuration et la communication sur l'esclave PROFIsafe.
 - Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_WD_Time sur l'esclave PROFIsafe et, le cas échéant, l'augmenter.
 - Vérifier l'éventuelle présence de défauts dans la communication DRIVE-CLiQ entre les deux canaux de surveillance et éventuellement procéder à un diagnostic pour les défauts concernés.
 - Vérifier que tous les paramètres de sécurité de l'entraînement concordent avec les paramètres F de l'hôte de sécurité.
Valeur de défaut = 6166 :
 - Vérifier la configuration et la communication sur l'esclave PROFIsafe.
 - Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_WD_Time sur l'esclave PROFIsafe et, le cas échéant, l'augmenter.
 - Evaluer les informations de diagnostic dans l'hôte de sécurité.
 - Contrôler la connexion PROFIsafe.
 - Vérifier que tous les paramètres de sécurité de l'entraînement concordent avec les paramètres F de l'hôte de sécurité.
- Remarque :
- CU : Control Unit
 EP : Enable Pulses (déblocage des impulsions)
 AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract)
 MM : Motor Module
 F-DI : Entrée de sécurité
 SI : Safety Integrated
 SMM : Safe Motion Monitoring
 SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN 60204)
 STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

201611	<Emplacement>SI P1 (CU): Défaut dans un canal de surveillance
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement du processeur 1 a détecté un défaut lors de la comparaison croisée des données entre les deux canaux de surveillance et a déclenché un STOP F.

Il en résulte qu'à l'expiration du temps de transmission paramétré (p9658), le défaut F01600 (SI CU: STOP A déclenché) est généré.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

0 : Arrêt demandé par le canal de surveillance 2.

1 ... 999:

Numéro du paramètre qui a fait l'objet d'une comparaison croisée et généré ce défaut. Ce numéro est indiqué également dans r9795.

1 : SI Temps de cycle de surveillance (r9780, r9880).

2 : SI Activation des fonctions de sécurité (p9601, p9801). Seuls les bits pris en charge subissent une comparaison croisée.

3 : SI Temps de tolérance Commutation F-DI (p9650, p9850).

4 : SI Temps de transition STOP F à STOP A (p9658, p9858).

5 : SI Déblocage commande sûre de frein (p9602, p9802).

6 : SI Motion Déblocage des fonctions de sécurité (p9501, valeur interne).

7 : SI Temporisation de STO en cas de Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8 : SI Adresse PROFIsafe (p9610, p9810).

9 : SI Temporisation anti-rebond pour STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).

10 : SI Temporisation pour le déclenchement de STO pour ESR (p9697, p9897).

11 : SI mode Safe Brake Adapter, connexion FCOM (p9621, p9821).

12 : SI délai d'activation du relais Safe Brake Adapter (p9622[0], p9822[0]).

13 : SI délai de désactivation du relais Safe Brake Adapter (p9622[1], p9822[1]).

14 : SI PROFIsafe sélection télégramme (p9611, p9811).

1000 : Timer de contrôle écoulé.

Sinon, pendant un intervalle d'environ 5 x p9650, les conditions suivantes ont été constatées :

- Trop de changements de signal sont survenus sur la borne EP du Motor Module.
- La fonction STO (y compris en tant que réaction consécutive) a été déclenchée trop souvent via PROFIsafe/TM54F.
- La suppression sûre des impulsions (r9723.9) a été déclenchée trop souvent (y compris en tant que réaction consécutive).

1001, 1002 : Erreur d'initialisation du timer de modification/contrôle.

1900 : Erreur CRC dans le secteur SAFETY.

1901 : Erreur CRC dans le secteur ITCM.

1902 : Une surcharge dans le secteur ITCM a eu lieu pendant le fonctionnement.

1903 : Défaut interne de paramétrage lors du calcul CRC.

1950 : Température du module en dehors de la plage autorisée.

1951 : Température du module non plausible.

2000 : Etat de sélection STO différent sur les deux canaux de surveillance.

2001 : Signalisation en retour de STO différente sur les deux canaux de surveillance.

2002 : Etat du temporisateur de retard SS1 différent sur les deux canaux de surveillance (état du timer dans p9650/p9850).

2003 : Etat de la borne STO différent sur les deux canaux de surveillance.

2004 : Etat de sélection STO différent pour les Motors Modules couplés en parallèle.

2005 : Signalisation en retour de la suppression sûre des impulsions différente sur la CU et sur les Motor Modules couplés en parallèle.

6000 ... 6999:

Défaut dans la commande PROFIsafe.

Pour ces valeurs de défaut, des signaux de commande de sécurité (Failsafe Values) sont transmis aux fonctions de sécurité.

6000 : Une erreur grave dans la communication PROFIsafe.

6064 ... 6071 : Erreur à l'évaluation des paramètres de sécurité. Les valeurs des paramètres de sécurité transférés ne correspondent pas aux valeurs attendues dans le pilote PROFIsafe.

6064 : Adresse de destination et adresse PROFIsafe sont différentes (F_Dest_Add).

6065 : Adresse de destination non valide (F_Dest_Add).

6066 : Adresse source non valide (F_Source_Add).

6067 : Valeur de temps watchdog non valide (F_WD_Time).

6068 : Niveau SIL incorrect (F_SIL).

6069 : Longueur CRC F incorrecte (F_CRC_Length).

6070 : Version de paramètre de sécurité incorrecte (F_Par_Version).

6071 : Erreur CRC dans les paramètres de sécurité (CRC1). La valeur CRC transférée des paramètres de sécurité ne correspond pas à la valeur calculée dans le pilote PROFIsafe.

6072 : Le paramétrage de sécurité est incohérent.

6165 : Erreur de communication à la réception du télégramme PROFIsafe. Cette erreur peut aussi se produire si un télégramme PROFIsafe incohérent ou obsolète est reçu après la mise hors/sous tension de la Control Unit ou après l'enfichage du câble PROFIBUS/PROFINET.

6166 : Erreur de surveillance temporelle à la réception du télégramme PROFIsafe.

Remède :

Valeur de défaut = 1 ... 5 et 7 ... 999 :

- Vérifier le paramètre qui a fait l'objet d'une comparaison croisée et a généré un STOP F.
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de défaut = 6 :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de défaut = 1000 :

- Vérifier le câblage de la borne EP sur le Motor Module (mauvais contacts).
- PROFIsafe : Supprimer les problèmes de contact / défauts sur le maître PROFIBUS / PROFINET-Controller.
- Contrôler le câblage des entrées de sécurité sur le TM54F (mauvais contacts).
- Vérifier le temps de tolérance Commutation F-DI et l'augmenter éventuellement (p9650/p9850).

Valeur de défaut = 1001, 1002 :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de défaut = 1900, 1901, 1902 :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.
- Remplacer la CU.

Valeur de défaut = 2000, 2001, 2002, 2003, 2004, 2005 :

- Vérifier le temps de tolérance Commutation F-DI et l'augmenter éventuellement (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Contrôler le câblage des entrées de sécurité (F-DI) (mauvais contacts).
- Vérifier les causes de la sélection de STO dans r9772. Lorsque les fonctions SMM sont activées (p9501 = 1), la sélection de STO est également possible par ces fonctions.
- Remplacer le Motor Module concerné.

Remarque :

Après suppression de la cause de ce défaut et après sélection/désélection ordonnée de STO, ce défaut peut être acquitté.

Valeur de défaut = 6000 :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Vérifier l'éventuelle présence de défauts dans la communication DRIVE-CLiQ entre les deux canaux de surveillance et éventuellement procéder à un diagnostic pour les défauts concernés.
- Régler des temps de cycle de surveillance supérieurs (p9500, p9511).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer la CU.

Valeur de défaut = 6064 :

- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_Dest_Add sur l'esclave PROFIsafe.
- Vérifier le réglage de l'adresse PROFIsafe de la Control Unit (p9610) et du Motor Module (p9810).

Valeur de défaut = 6065 :

- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_Dest_Add sur l'esclave PROFIsafe. L'adresse de destination ne doit être ni 0 ni FFFF !

Valeur de défaut = 6066 :

- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_Source_Add sur l'esclave PROFIsafe. L'adresse source ne doit être ni 0 ni FFFF !

Valeur de défaut = 6067 :

- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_WD_Time sur l'esclave PROFIsafe. La valeur de temps watchdog ne doit pas être 0 !

Valeur de défaut = 6068 :

- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_SIL sur l'esclave PROFIsafe. Le niveau SIL doit correspondre à SIL2 !

Valeur de défaut = 6069 :

- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_CRC_Length sur l'esclave PROFIsafe. Le réglage de la longueur CRC2 est CRC 2 octets dans le mode V1 et CRC 3 octets dans le mode V2 !

Valeur de défaut = 6070 :

- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_Par_Version sur l'esclave PROFIsafe. La valeur de la version du paramètre de sécurité est 0 dans le mode V1 et 1 dans le mode V2 !

Valeur de défaut = 6071 :

- Vérifier et actualiser éventuellement les valeurs des paramètres de sécurité et le CRC calculé des paramètres de sécurité (CRC1) sur l'esclave PROFIsafe.

Valeur de défaut = 6072 :

- Vérifier les valeurs des paramètres de sécurité et les corriger le cas échéant.

Pour les paramètres de sécurité F_CRC_Length et F_Par_Version, les combinaisons suivantes sont autorisées :

F_CRC_Length = CRC sur 2 octets et F_Par_Version = 0

F_CRC_Length = CRC sur 3 octets et F_Par_Version = 1

Valeur de défaut = 6165 :

- Acquitter l'erreur lorsque celle-ci se produit après le démarrage de la Control Unit ou après l'enfichage du câble PROFIBUS/PROFINET.

- Vérifier la configuration et la communication sur l'esclave PROFIsafe.

- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_WD_Time sur l'esclave PROFIsafe et, le cas échéant, l'augmenter.

- Vérifier l'éventuelle présence de défauts dans la communication DRIVE-CLiQ entre les deux canaux de surveillance et éventuellement procéder à un diagnostic pour les défauts concernés.

Valeur de défaut = 6166 :

- Vérifier la configuration et la communication sur l'esclave PROFIsafe.

- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_WD_Time sur l'esclave PROFIsafe et, le cas échéant, l'augmenter.

- Evaluer les informations de diagnostic dans l'hôte de sécurité.

- Contrôler la connexion PROFIsafe.

Remarque :

CU : Control Unit

EP : Enable Pulses (déblocage des impulsions)

AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract)

MM : Motor Module

F-DI : Entrée de sécurité

SI : Safety Integrated

SMM : Safe Motion Monitoring

SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN 60204)

STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

201612	<Emplacement>SI P1 (CU): Entrées STO différentes sur parties puissance couplées en parallèle
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Sur des parties puissance couplées en parallèle, la fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement s'exécutant dans la Control Unit (CU) a détecté des différences d'état entre les entrées STO combinées par fonction ET et elle a déclenché un STOP F. Il en résulte qu'à l'expiration du temps de transmission paramétré (p9658), le défaut F01600 (SI CU: STOP A déclenché) est généré. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Image binaire des entrées TOR de la Control Unit utilisées comme source de signal pour la fonction "Suppression sûre du couple".

Remède :

- Vérifier le temps de tolérance de commutation F-DI et augmenter éventuellement sa valeur (p9650).
- Contrôler le câblage des entrées de sécurité (F-DI) (mauvais contacts).

Remarque :

CU : Control Unit

F-DI : Entrée de sécurité

SI : Safety Integrated

STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

201620 <Emplacement>SI P1 (CU): Suppression sûre du couple activée

Valeur de signalisation :

-

Objet entraînement :

HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :

NEANT

Acquittement :

NEANT

Cause : La fonction "Suppression sûre du couple" (STO) des fonctions de base a été sélectionnée sur la Control Unit (CU) par une borne d'entrée et est active.

Remarque :

- Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI.

- Cette signalisation n'est pas émise lors de la sélection de STO par les fonctions étendues.

Remède : Non nécessaire.

Remarque :

CU : Control Unit

SI : Safety Integrated

STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

201621 <Emplacement>SI P1 (CU): Safe Stop 1 actif

Valeur de signalisation :

-

Objet entraînement :

HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :

NEANT

Acquittement :

NEANT

Cause : La fonction "Safe Stop 1" (SS1) a été sélectionnée et est active sur la Control Unit (CU).

Remarque :

Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI.

Remède : Non nécessaire.

Remarque :

CU : Control Unit

SI : Safety Integrated

SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN 60204)

201625 <Emplacement>SI P1 (CU): Signe de vie dans données Safety Integrated incorrect

Valeur de signalisation :

%1

Objet entraînement :

HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :

ARRET2

Acquittement :

IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement de la Control Unit (CU) a détecté une erreur dans le signe de vie des données Safety Integrated échangées entre les deux canaux de surveillance et a déclenché un STOP A. - La communication DRIVE-CLiQ est perturbée ou en panne. - Un dépassement de tranche de temps du logiciel Safety Integrated s'est produit. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Sélectionner puis désélectionner la fonction STO (Suppression sûre du couple). - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Vérifier l'éventuelle présence de défauts dans la communication DRIVE-CLiQ entre les deux canaux de surveillance et éventuellement procéder à un diagnostic pour les défauts concernés. - Désactiver les fonctions du variateur qui ne sont pas absolument nécessaires. - Diminuer le nombre d'entraînements. - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. Remarque : CU : Control Unit MM : Motor Module SI : Safety Integrated

201630	<Emplacement>SI P1 (CU): Commande de frein défectueuse
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement s'exécutant dans la Control Unit (CU) a détecté un défaut au niveau de la commande de frein et a déclenché un STOP A. - Raccordement incorrect du blindage du câble moteur. - Défaut dans le circuit de commande de frein du Motor Module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 10, 11: Erreur lors de l'opération "Desserrage du frein". - Réglage incorrect du paramètre p1278. - Frein non raccordé ou rupture de fil (vérifier si le frein peut être desserré avec p1278 = 1 et p9602/p9802 = 0 (SBC désactivée)). - Défaut à la terre du câble de frein. 20: Erreur à l'état "Frein desserré". - Court-circuit dans l'enroulement de frein. 30, 31: Erreur lors de l'opération "Serrage du frein". - Frein non raccordé ou rupture de fil (vérifier si le frein peut être desserré avec p1278 = 1 et p9602/p9802 = 0 (SBC désactivée)). - Court-circuit dans l'enroulement de frein. 40: Erreur à l'état "Frein serré". 50: Erreur dans la commande de frein de la Control Unit ou défaut de communication entre la Control Unit et le Motor Module (diagnostic de la commande de frein). 80: Safe Brake Adapter. Erreur dans la commande de frein de la Control Unit ou défaut de communication entre la Control Unit et le Motor Module (diagnostic de la commande de frein). 90: Frein desserré à des fins de service (X4).
Remède :	- Vérifier le paramètre p1278 (avec SBC, seul p1278 = 0 est autorisé). - En présence d'un couplage parallèle, vérifier le réglage du jeu de paramètre de la partie puissance pour la commande du frein à l'arrêt (p7015). - Sélectionner puis désélectionner la fonction STO (Suppression sûre du couple). - Contrôler la connexion du frein à l'arrêt du moteur. - Vérifier le fonctionnement du frein à l'arrêt du moteur. - Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question. - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM (par ex. raccordement du blindage du câble moteur et des fils de freinage à la tôle ou vissage des connecteurs moteur au boîtier). - Remplacer le Motor Module concerné. Fonctionnement avec Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter : - Vérifier le raccordement du Safe Brake Module ou du Safe Brake Adapter. - Remplacer le Safe Brake Module ou le Safe Brake Adapter. Remarque : CU : Control Unit SBC : Safe Brake Control (commande sûre de frein) SI : Safety Integrated

201631	<Emplacement>SI P1 (CU): Configuration frein à l'arrêt du moteur / SBC non judicieuse
Valeur de signalisation :	-

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Une configuration non judicieuse du frein à l'arrêt du moteur et de la fonction SBC a été détectée. Les configurations suivantes peuvent générer cette signalisation : - "Aucun frein à l'arrêt du moteur présent" (p1215 = 0) et "SBC" débloqué (p9602 = 1). - "Frein à l'arrêt du moteur comme cde séq., raccordement via FCOM" (p1215 = 3) et "SBC" débloqué (p9602 = 1). Remarque : SBC : Safe Brake Control (commande sûre de frein)
Remède :	Vérifier et corriger le paramétrage du frein à l'arrêt du moteur et de SBC. Voir aussi : p1215, p9602, p9802

201640 <Emplacement>SI P1 (CU): Remplacement de composant détecté et acquittement/enregistrement requis

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement a détecté un remplacement de composant. Le fonctionnement de l'entraînement concerné n'est plus possible. Si des fonctions Safety Integrated sont activées, un test partiel de réception est requis après un remplacement de composant. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 = 1 : Le remplacement de la Control Unit a été détecté. Bit 1 = 1 : Le remplacement du Motor Module / Hydraulic Module a été détecté. Bit 2 = 1 : Le remplacement du Power Module a été détecté. Bit 3 = 1 : Le remplacement du Sensor Module canal 1 a été détecté. Bit 4 = 1 : Le remplacement du Sensor Module canal 2 a été détecté. Bit 5 = 1 : Le remplacement de la sonde canal 1 a été détecté. Bit 6 = 1 : Le remplacement de la sonde canal 2 a été détecté.
Remède :	- Acquitter le remplacement de composant (p9702 = 29). - Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1 ou p0971 = 1 ou "Copier RAM vers ROM"). - Acquitter le défaut (par ex. BI : p2103). Remarque : Outre le défaut, les bits de diagnostic r9776.2 et r9776.3 sont mis à 1. Voir aussi : p9702, r9776

201641 <Emplacement>SI P1 (CU): Remplacement de composant détecté et enregistrement requis

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement a détecté un remplacement de composant. Aucune autre réaction sur défaut n'est déclenchée et le fonctionnement de l'entraînement concerné est par conséquent non limité. Si des fonctions Safety Integrated sont activées, un test partiel de réception est requis après un remplacement de composant. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 = 1 : Le remplacement de la Control Unit a été détecté. Bit 1 = 1 : Le remplacement du Motor Module / Hydraulic Module a été détecté. Bit 2 = 1 : Le remplacement du Power Module a été détecté. Bit 3 = 1 : Le remplacement du Sensor Module canal 1 a été détecté. Bit 4 = 1 : Le remplacement du Sensor Module canal 2 a été détecté. Bit 5 = 1 : Le remplacement de la sonde canal 1 a été détecté. Bit 6 = 1 : Le remplacement de la sonde canal 2 a été détecté.
Remède :	- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1 ou p0971 = 1 ou "Copier RAM vers ROM"). - Acquitter le défaut (par ex. BI : p2103). Voir aussi : r9776 (SI Diagnostic)

201641	<Emplacement>SI P1 (CU): Remplacement de composant détecté et enregistrement requis
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	TM54F_MA
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement a détecté le remplacement d'un Terminal Module 54F (TM54F).
Remède :	- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1 ou p0971 = 1 ou "Copier RAM vers ROM"). - Acquitter le défaut (par ex. BI : p2103). Voir aussi : r9776 (SI Diagnostic)

201649	<Emplacement>SI P1 (CU): Erreur logicielle interne
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Une erreur interne s'est produite dans le logiciel Safety Integrated sur la CU. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

- Remède :**
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
 - Répéter la mise en service de la fonction "Safety Integrated" et exécuter un POWER ON.
 - Mettre à niveau le firmware de la Control Unit.
 - Contacter le service d'assistance téléphonique.
 - Remplacer la CU.

Remarque :

CU : Control Unit

SI : Safety Integrated

201650	<Emplacement>SI P1 (CU): Test de réception obligatoire
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement du canal de surveillance 1 nécessite un test de réception. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A pouvant être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 130 : Paramètres Safety manquants pour le canal de surveillance 2. Remarque : Cette valeur de défaut est toujours générée lors de la première mise en service de Safety Integrated. 1000 : Le total de contrôle réel et le total de contrôle prescrit ne sont pas identiques sur le canal de surveillance 1 (démarrage). - En raison de la période d'échantillonnage modifiée du régulateur de courant (p0115[0]), le temps de cycle des Safety Integrated Basic Functions (r9780) a été adapté. - Au moins un paramètre dont le total de contrôle a été vérifié est endommagé. - Paramètres Safety Integrated réglés hors ligne et chargés dans la Control Unit. 2000 : Le total de contrôle réel et le total de contrôle prescrit ne sont pas identiques sur le canal de surveillance 1 (mode Mise en service). - Le total de contrôle prescrit sur le canal de surveillance 1 n'a pas été entré correctement (p9799 différent de r9798). - p9501 ou p9503 n'a pas été mis à zéro lors de la désactivation des fonctions de sécurité. 2001 : Le total de contrôle réel et le total de contrôle prescrit ne sont pas identiques sur le canal de surveillance 2 (mode Mise en service). - Le total de contrôle prescrit sur le canal de surveillance 2 n'a pas été entré correctement (p9899 différent de r9898). - p9501 ou p9503 non effacé lors de la désactivation des fonctions de sécurité. 2002 : Déblocage des fonctions de sécurité différent entre les deux canaux de surveillance (p9601 différent de p9801). 2003 : Test de réception obligatoire en raison de la modification d'un paramètre Safety. 2004 : Test de réception requis pour cause de download d'un projet avec fonctions Safety Integrated débloquentes. 2005 : Le journal Safety a déterminé qu'un total de contrôle Safety fonctionnel a été modifié. Un test de réception est requis. 2010 : Déblocage de la commande sûre de frein différent entre les deux canaux de surveillance (p9602 différent de p9802). 2020 : Erreur lors de l'enregistrement des paramètres Safety du canal de surveillance 2. 3003 : Test de réception obligatoire en raison de la modification d'un paramètre Safety relatif au matériel. 3005 : Le journal Safety a déterminé qu'un total de contrôle Safety lié au matériel a été modifié. Un test de réception est requis. 9999 : Réaction consécutive d'un autre défaut Safety survenu au cours du démarrage et exigeant un test de réception.

Remède :

Valeur de défaut = 130 :

- Exécuter une mise en service Safety Integrated.

Valeur de défaut = 1000 :

- Contrôler le temps de cycle des Safety Integrated Basic Functions (r9780) et adapter le total de contrôle prescrit (p9799).
- Répéter l'exécution de la mise en service Safety Integrated.
- Remplacer la carte mémoire ou la CU.
- Activer les paramètres Safety Integrated pour l'entraînement concerné avec STARTER (modifier les réglages, copier les paramètres, activer les réglages).

Valeur de défaut = 2000 :

- Vérifier les paramètres de sécurité sur le canal de surveillance 1 et adapter le total de contrôle prescrit (p9799).

Valeur de défaut = 2001 :

- Vérifier les paramètres de sécurité sur le canal de surveillance 2 et adapter le total de contrôle prescrit (p9899).

Valeur de défaut = 2002 :

- Contrôler le déblocage des fonctions de sécurité sur les deux canaux de surveillance (p9601 = p9801).

Valeur de défaut = 2003, 2004, 2005 :

- Effectuer le test de réception et établir le PV de réception.

La marche à suivre pour le test de réception et un exemple de PV de réception se trouvent dans la documentation suivante :
SINAMICS S120 Description fonctionnelle Safety Integrated

Le défaut avec la valeur de défaut 2005 ne peut être acquittée que si la fonction "STO" est désélectionnée.

Valeur de défaut = 2010 :

- Contrôler l'activation de la commande sûre de frein sur les deux canaux de surveillance (p9602 = p9802).

Valeur de défaut = 2020 :

- Répéter l'exécution de la mise en service Safety Integrated.
- Remplacer la carte mémoire ou la CU.

Valeur de défaut = 3003 :

- Exécuter des contrôles de fonction pour le matériel modifié et créer un PV de réception.

La marche à suivre pour le test de réception et un exemple de PV de réception se trouvent dans la documentation suivante :
SINAMICS S120 Description fonctionnelle Safety Integrated

Valeur de défaut = 3005 :

- Exécuter des contrôles de fonction pour le matériel modifié et créer un PV de réception.

Le défaut avec la valeur de défaut 3005 ne peut être acquittée que si la fonction "STO" est désélectionnée.

Valeur de défaut = 9999 :

- Exécuter le diagnostic sur l'autre défaut Safety Integrated présent.

Remarque :

CU : Control Unit

MM : Motor Module

SI : Safety Integrated

STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple)

Voir aussi : p9799, p9899

201650 **<Emplacement>SI P1 (CU): Test de réception obligatoire**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement du canal de surveillance 1 nécessite un test de réception.

Remarque :

Ce défaut provoque un STOP A pouvant être acquitté.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

130 : Paramètres Safety manquants pour le canal de surveillance 2.

Remarque :

Cette valeur de défaut est toujours générée lors de la première mise en service de Safety Integrated.

1000 : Le total de contrôle réel et le total de contrôle prescrit ne sont pas identiques sur le canal de surveillance 1 (démarrage).

- En raison de la période d'échantillonnage modifiée du régulateur de courant (p0115[0]), le temps de cycle des Safety Integrated Basic Functions (r9780) a été adapté.
- Au moins un paramètre dont le total de contrôle a été vérifié est endommagé.
- Paramètres Safety Integrated réglés hors ligne et chargés dans la Control Unit.

2000 : Le total de contrôle réel et le total de contrôle prescrit ne sont pas identiques sur le canal de surveillance 1 (mode Mise en service).

- Le total de contrôle prescrit sur le canal de surveillance 1 n'a pas été entré correctement (p9799 différent de r9798).
- p9501 ou p9503 n'a pas été mis à zéro lors de la désactivation des fonctions de sécurité.

2001 : Le total de contrôle réel et le total de contrôle prescrit ne sont pas identiques sur le canal de surveillance 2 (mode Mise en service).

- Le total de contrôle prescrit sur le canal de surveillance 2 n'a pas été entré correctement (p9899 différent de r9898).
- p9501 ou p9503 non effacé lors de la désactivation des fonctions de sécurité.

2002 : Déblocage des fonctions de sécurité différent entre les deux canaux de surveillance (p9601 différent de p9801).

2003 : Test de réception obligatoire en raison de la modification d'un paramètre Safety.

2004 : Test de réception requis pour cause de download d'un projet avec fonctions Safety Integrated débloquées.

2005 : Le journal Safety a déterminé qu'un total de contrôle Safety fonctionnel a été modifié. Un test de réception est requis.

2020 : Erreur lors de l'enregistrement des paramètres Safety du canal de surveillance 2.

3003 : Test de réception obligatoire en raison de la modification d'un paramètre Safety relatif au matériel.

3005 : Le journal Safety a déterminé qu'un total de contrôle Safety lié au matériel a été modifié. Un test de réception est requis.

9999 : Réaction consécutive d'un autre défaut Safety survenu au cours du démarrage et exigeant un test de réception.

Remède :

Valeur de défaut = 130 :

- Exécuter une mise en service Safety Integrated.

Valeur de défaut = 1000 :

- Contrôler le temps de cycle des Safety Integrated Basic Functions (r9780) et adapter le total de contrôle prescrit (p9799).
- Répéter l'exécution de la mise en service Safety Integrated.

- Remplacer la carte mémoire ou la CU.

- Activer les paramètres Safety Integrated pour l'entraînement concerné avec STARTER (modifier les réglages, copier les paramètres, activer les réglages).

Valeur de défaut = 2000 :

- Vérifier les paramètres de sécurité sur le canal de surveillance 1 et adapter le total de contrôle prescrit (p9799).

Valeur de défaut = 2001 :

- Vérifier les paramètres de sécurité sur le canal de surveillance 2 et adapter le total de contrôle prescrit (p9899).

Valeur de défaut = 2002 :

- Contrôler le déblocage des fonctions de sécurité sur les deux canaux de surveillance (p9601 = p9801).

Valeur de défaut = 2003, 2004, 2005 :

- Effectuer le test de réception et établir le PV de réception.

La marche à suivre pour le test de réception et un exemple de PV de réception se trouvent dans la documentation suivante :
SINAMICS S120 Description fonctionnelle Safety Integrated

Le défaut avec la valeur de défaut 2005 ne peut être acquittée que si la fonction "STO" est désélectionnée.

Valeur de défaut = 2020 :

- Répéter l'exécution de la mise en service Safety Integrated.

- Remplacer la carte mémoire ou la CU.

Valeur de défaut = 3003 :

- Exécuter des contrôles de fonction pour le matériel modifié et créer un PV de réception.

La marche à suivre pour le test de réception et un exemple de PV de réception se trouvent dans la documentation suivante :
SINAMICS S120 Description fonctionnelle Safety Integrated

Valeur de défaut = 3005 :

- Exécuter des contrôles de fonction pour le matériel modifié et créer un PV de réception.

Le défaut avec la valeur de défaut 3005 ne peut être acquittée que si la fonction "STO" est désélectionnée.

Valeur de défaut = 9999 :

- Exécuter le diagnostic sur l'autre défaut Safety Integrated présent.

Remarque :

CU : Control Unit

MM : Motor Module

SI : Safety Integrated

STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple)

Voir aussi : p9799, p9899

201652 <Emplacement>SI P1 (CU): Temps de cycle de surveillance illicite

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :

Un des temps de cycle de surveillance Safety Integrated est illicite.

- En raison des conditions de communication exigées dans le système, le temps de cycle de surveillance intégré à l'entraînement ne peut pas être respecté.
- Le temps de cycle de surveillance pour les surveillances sûres de mouvement n'est pas admissible (p9500).
- Le cycle d'acquisition de mesure pour les surveillances sûres de mouvement n'est pas admissible (p9511).
- La période d'échantillonnage pour le régulateur de courant ne peut être prise en charge (p0112, p0115[0]).

Remarque :

Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

En cas de surveillance de mouvement non débloquée (p9601.2 = p9801.2 = 0, p9501 = 0) :

- Réglage minimal pour le temps de cycle de surveillance (en µs).

En cas de surveillance de mouvement débloquée (p9601.2 = p9801.2 = 1 et/ou p9501 > 0) :

100:

- Aucun temps de cycle de surveillance approprié n'a été trouvé.
- Un cycle d'acquisition de mesure non admissible a été réglé pour S120M (p9511).

101:

- Le temps de cycle de surveillance n'est pas un multiple entier du cycle d'acquisition de mesure.

102:

- Une erreur s'est produite lors de la transmission du cycle d'acquisition de mesure au Hydraulic Module.

103:

- Une erreur s'est produite lors de la transmission du cycle d'acquisition de mesure au Sensor Module.

104, 105:

- Le quadruple de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]) est supérieur à 1 ms en fonctionnement avec PROFIBUS non isochrone.
- Le quadruple de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]) est supérieur au temps de cycle DP en fonctionnement avec PROFIBUS isochrone.
- Le temps de cycle DP n'est pas un multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]).

106:

- Le temps de cycle de surveillance ne correspond pas au temps de cycle de surveillance de TM54F.

107:

- Le cycle d'acquisition de mesure (p9511) est inférieur au quadruple de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]).
- Le cycle d'acquisition de mesure (p9511) n'est pas un multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]).

108:

- Le cycle d'acquisition de mesure paramétré n'est pas réglable sur ce composant.

111:

- Le temps de cycle de surveillance n'est pas un multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]).

112:

- Un cycle d'acquisition de mesure p9511 = 0 n'est pas autorisé dans la configuration présente.

202:

- La période d'échantillonnage du régulateur de courant est réglée à zéro (p0115[0]).

Remède :

Lorsque la surveillance SI intégrée à l'entraînement est débloquée (p9601/p9801 > 0) :

- Mettre à niveau le firmware de la Control Unit.

Lorsque la surveillance de mouvement est débloquée (p9501 > 0):

- Corriger le temps de cycle de surveillance (p9500) et effectuer un POWER ON (mise hors/sous tension).

Valeur de défaut = 100 :

- Pour S120M, régler le cycle d'acquisition de mesure p9511 = 0.

Valeur de défaut = 101 :

- Le cycle d'acquisition de mesure correspond au cycle du régulateur de position / DP (réglage usine).
- Pour les fonctions de surveillance de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601/p9801 bit 2 = 1), le cycle d'acquisition de mesure peut être paramétré directement dans p9511/p9311.

Valeur de défaut = 104, 105 :

- Régler un cycle propre d'acquisition de mesure dans p9511.
- Restreindre le fonctionnement à deux entraînements de type Vector au plus. Avec les réglages par défaut de p0112, p0115, la période d'échantillonnage du régulateur de courant est réduite automatiquement à 250 µs. Quand les valeurs par défaut ont été modifiées, il faut régler en conséquence la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0112, p0115).
- En fonctionnement avec PROFIBUS isochrone, augmenter le cycle DP jusqu'à obtenir un rapport entier de 4:1 au moins entre le temps de cycle DP et la période d'échantillonnage du régulateur de courant. Le rapport de cycle recommandé est d'au moins 8:1.
- Pour la version de firmware 2.5, s'assurer que le paramètre p9510 = 1 (mode isochrone) est réglé dans l'entraînement.

Valeur de défaut = 106 :

- Paramétrer les temps de cycle de surveillance de manière identique (p10000 et p9500 / p9300).

Valeur de défaut = 107 :

- Régler un cycle d'acquisition de mesure adapté au temps de cycle du régulateur de courant (p9511 >= 4 * p0115[0] ; nous recommandons 8 * p0115[0]).

Remarque :

Une valeur trop faible pour le cycle d'acquisition de mesure (p9511) peut entraîner le déclenchement sporadique des signalisations Safety C01711/C30711 avec la valeur de signalisation 1020 ou 1021.

Valeur de défaut = 108 :

- Régler un cycle d'acquisition de mesure approprié dans p9511.
- Si le cycle DP est utilisé en tant que cycle d'acquisition de valeur réelle en fonctionnement avec PROFIBUS isochrone (p9511 = 0), un cycle DP adéquat doit être configuré. Il doit être réglé sur une valeur inférieure à 8 ms. Si ce n'est pas possible, p9511 doit être réglé sur le cycle d'acquisition de mesure souhaité (< 8 ms).
- Un multiple approprié du cycle DP (par ex. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10) doit être paramétré dans la SIMOTION D410-2. A défaut, le cycle paramétré doit être inférieur à 8 ms.

Valeur de défaut = 111 :

- Régler le temps de cycle de surveillance dans p9500 en tant que multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]).

Valeur de défaut = 112 :

- Régler le cycle d'acquisition de mesure p9511 sur la valeur souhaitée (différente de zéro).

Valeur de défaut = 202 :

- Régler la période d'échantillonnage du régulateur de courant sur une valeur cohérente (p0115[0]).

Remarque :

CU : Control Unit
SI : Safety Integrated

201652 <Emplacement>SI P1 (CU): Temps de cycle de surveillance illicite

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :

Un des temps de cycle de surveillance Safety Integrated est illicite.

- En raison des conditions de communication exigées dans le système, le temps de cycle de surveillance intégré à l'entraînement ne peut pas être respecté.
- Le temps de cycle de surveillance pour les surveillances sûres de mouvement n'est pas admissible (p9500).
- Le cycle d'acquisition de mesure pour les surveillances sûres de mouvement n'est pas admissible (p9511).
- La période d'échantillonnage pour le régulateur de courant ne peut être prise en charge (p0112, p0115[0]).

Remarque :

Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

En cas de surveillance de mouvement non débloquée (p9601.2 = p9801.2 = 0, p9501 = 0) :

- Réglage minimal pour le temps de cycle de surveillance (en μ s).

En cas de surveillance de mouvement débloquée (p9601.2 = p9801.2 = 1 et/ou p9501 > 0) :

100:

- Aucun temps de cycle de surveillance approprié n'a été trouvé.
- Un cycle d'acquisition de mesure non admissible a été réglé pour S120M (p9511).

101:

- Le temps de cycle de surveillance n'est pas un multiple entier du cycle d'acquisition de mesure.

102:

- Une erreur s'est produite lors de la transmission du cycle d'acquisition de mesure au Motor Module.

103:

- Une erreur s'est produite lors de la transmission du cycle d'acquisition de mesure au Sensor Module.

104, 105:

- Le quadruple de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]) est supérieur à 1 ms en fonctionnement avec PROFIBUS non isochrone.
- Le quadruple de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]) est supérieur au temps de cycle DP en fonctionnement avec PROFIBUS isochrone.
- Le temps de cycle DP n'est pas un multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]).

106:

- Le temps de cycle de surveillance ne correspond pas au temps de cycle de surveillance de TM54F.

107:

- Le cycle d'acquisition de mesure (p9511) est inférieur au quadruple de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]).
- Le cycle d'acquisition de mesure (p9511) n'est pas un multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]).

108:

- Le cycle d'acquisition de mesure paramétré n'est pas réglable sur ce composant.

109:

- Si les fonctions de surveillance de mouvement sont paramétrées sans capteur (p9506), le cycle d'acquisition de mesure (p9511) doit être identique au cycle du régulateur de courant (p0115[0]).

Pour SINAMICS S110 :

- Si les fonctions de surveillance de mouvement sont paramétrées sans capteur (p9506), le cycle d'acquisition de mesure doit être p9511 = 250 μ s.

110:

- Le cycle d'acquisition de mesure (p9511) pour Safety Integrated avec capteur (p9506 = 0) est inférieur à 2 ms pour cette Control Unit (par ex. CU305).

111:

- Le temps de cycle de surveillance n'est pas un multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]).

112:

- Un cycle d'acquisition de mesure p9511 = 0 sur un groupe d'entraînement d'un Double Motor Module n'est pas autorisé dans la configuration présente.

200, 201:

- S120M : le temps de cycle de surveillance ne peut pas être respecté en raison des conditions exigées dans le système.

202:

- La période d'échantillonnage du régulateur de courant est réglée à zéro (p0115[0]).

Remède :

Lorsque la surveillance SI intégrée à l'entraînement est débloquée (p9601/p9801 > 0) :

- Mettre à niveau le firmware de la Control Unit.

Lorsque la surveillance de mouvement est débloquée (p9501 > 0):

- Corriger le temps de cycle de surveillance (p9500) et effectuer un POWER ON (mise hors/sous tension).

Valeur de défaut = 100 :

- Pour S120M, régler le cycle d'acquisition de mesure p9511 = 0.

Valeur de défaut = 101 :

- Le cycle d'acquisition de mesure correspond au cycle du régulateur de position / DP (réglage usine).
- Pour les fonctions de surveillance de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601/p9801 bit 2 = 1), le cycle d'acquisition de mesure peut être paramétré directement dans p9511/p9311.

Valeur de défaut = 104, 105 :

- Régler un cycle propre d'acquisition de mesure dans p9511.
- Restreindre le fonctionnement à deux entraînements de type Vector au plus. Avec les réglages par défaut de p0112, p0115, la période d'échantillonnage du régulateur de courant est réduite automatiquement à 250 µs. Quand les valeurs par défaut ont été modifiées, il faut régler en conséquence la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0112, p0115).
- En fonctionnement avec PROFIBUS isochrone, augmenter le cycle DP jusqu'à obtenir un rapport entier de 4:1 au moins entre le temps de cycle DP et la période d'échantillonnage du régulateur de courant. Le rapport de cycle recommandé est d'au moins 8:1.

- Pour la version de firmware 2.5, s'assurer que le paramètre p9510 = 1 (mode isochrone) est réglé dans l'entraînement.

Valeur de défaut = 106 :

- Paramétrer les temps de cycle de surveillance de manière identique (p10000 et p9500 / p9300).

Valeur de défaut = 107 :

- Régler un cycle d'acquisition de mesure adapté au temps de cycle du régulateur de courant (p9511 >= 4 * p0115[0] ; nous recommandons 8 * p0115[0]).

Remarque :

Une valeur trop faible pour le cycle d'acquisition de mesure (p9511) peut entraîner le déclenchement sporadique des signalisations Safety C01711/C30711 avec la valeur de signalisation 1020 ou 1021.

Valeur de défaut = 108 :

- Régler un cycle d'acquisition de mesure approprié dans p9511.
- Si le cycle DP est utilisé en tant que cycle d'acquisition de valeur réelle en fonctionnement avec PROFIBUS isochrone (p9511 = 0), un cycle DP adéquat doit être configuré. Il doit être réglé sur une valeur inférieure à 8 ms. Si ce n'est pas possible, p9511 doit être réglé sur le cycle d'acquisition de mesure souhaité (< 8 ms).
- Un multiple approprié du cycle DP (par ex. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10) doit être paramétré dans la SIMOTION D410-2. A défaut, le cycle paramétré doit être inférieur à 8 ms.

Valeur de défaut = 109 :

- Régler le cycle d'acquisition de mesure dans p9511 identique au cycle du régulateur de courant (p0115[0]).

Pour SINAMICS S110 :

- Régler le cycle d'acquisition de mesure p9511 = 250 µs.

Valeur de défaut = 110 :

- Régler un cycle d'acquisition de mesure dans p9511 supérieur ou égal à 2 ms.

Valeur de défaut = 111 :

- Régler le temps de cycle de surveillance dans p9500 en tant que multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]).

Valeur de défaut = 112 :

- Régler le cycle d'acquisition de mesure p9511 sur la valeur souhaitée (différente de zéro).

Valeur de défaut = 200, 201 :

- Augmenter la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]).
- Le cas échéant réduire le nombre des composants sur la ligne DRIVE-CLiQ correspondante ou répartir les composants sur plusieurs connecteurs DRIVE-CLiQ.

Valeur de défaut = 202 :

- Régler la période d'échantillonnage du régulateur de courant sur une valeur cohérente (p0115[0]).

Remarque :

CU : Control Unit

MM : Motor Module
SI : Safety Integrated

201653	<Emplacement>SI P1 (CU): Configuration PROFIBUS/PROFINET incorrecte
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La configuration PROFIBUS/PROFINET pour l'utilisation des fonctions de surveillance Safety Integrated avec une commande de niveau supérieur (SINUMERIK ou API de sécurité) est incorrecte. Remarque : Lorsque les fonctions Safety Integrated sont débloquentes, ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 200 : Aucun slot Safety n'a été configuré pour les données reçues de la commande. 210, 220 : Le format du slot Safety configuré pour les données reçues de la commande est inconnu. 230 : La longueur du slot Safety configuré pour les données reçues de l'API de sécurité est incorrecte. 231 : La longueur du slot Safety configuré pour les données reçues de l'API de sécurité est incorrecte. 240 : La longueur du slot Safety configuré pour les données reçues de la SINUMERIK est incorrecte. 250 : Un slot PROFIsafe est configuré dans la commande de sécurité de niveau supérieur, mais PROFIsafe n'est pas débloquenté dans l'entraînement. 300 : Aucun slot Safety n'a été configuré pour les données à transmettre à la commande. 310, 320 : Le format du slot Safety configuré pour les données à transmettre à la commande est inconnu. 330 : La longueur du slot Safety configuré pour les données transmises à l'API de sécurité est incorrecte. 331 : La longueur du slot Safety configuré pour les données transmises à l'API de sécurité est incorrecte. 340 : La longueur du slot Safety configuré pour les données transmises à la SINUMERIK est incorrecte.
Remède :	De façon générale : - Vérifier et, le cas échéant, corriger la configuration PROFIBUS/PROFINET du slot Safety Integrated côté maître. - Mettre à niveau le logiciel de la CU. Valeur de défaut = 250 : - Supprimer la configuration PROFIsafe dans la commande de sécurité de niveau supérieur ou débloquenter PROFIsafe dans l'entraînement. Valeur de défaut = 231, 331 : - Configurer le télégramme PROFIsafe approprié pour le paramétrage (p9611/p9811) dans l'API de sécurité et dans p60022. - Configurer le télégramme PROFIsafe approprié pour le paramétrage (p9611/p9811) dans l'API de sécurité.

201654	<Emplacement>SI P1 (CU): Configuration PROFIsafe différente
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	La configuration d'un télégramme PROFIsafe dans la commande de niveau supérieur (API de sécurité) ne concorde pas avec le paramétrage dans l'entraînement. Remarque : Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1: Un télégramme PROFIsafe est configuré dans la commande de niveau supérieur, mais PROFIsafe n'est pas débloqué dans l'entraînement (p9601.3). 2: PROFIsafe est paramétré dans l'entraînement, mais aucun télégramme PROFIsafe n'est configuré dans la commande de niveau supérieur.
Remède :	De façon générale : - Vérifier et le cas échéant corriger la configuration PROFIsafe dans la commande de niveau supérieur. Valeur d'alarme = 1 : - Supprimer la configuration PROFIsafe dans la commande de sécurité de niveau supérieur ou débloquer PROFIsafe dans l'entraînement. Valeur d'alarme = 2 : - Configurer le télégramme PROFIsafe approprié pour le paramétrage dans la commande de sécurité de niveau supérieur.

201655	<Emplacement>SI P1 (CU): Synchronisation des fonctions de surveillance
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Une erreur est survenue lors de la synchronisation des fonctions de surveillance Safety Integrated des deux canaux de surveillance. Aucun ensemble commun de fonctions de surveillance SI n'a pu être déterminé. - La communication DRIVE-CLiQ est perturbée ou en panne. - Les versions logicielles Safety Integrated de la CU et du Motor Module / Hydraulic Module sont incompatibles. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Mettre à niveau le logiciel du Motor Module / Hydraulic Module. - Mettre à niveau le logiciel de la CU. - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. Remarque : CU : Control Unit SI : Safety Integrated

201656	<Emplacement>SI CU: Paramètres canal de surveillance 2 incorrects
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	Une erreur est survenue lors de l'accès aux paramètres Safety Integrated pour le canal de surveillance 2 dans une mémoire non volatile. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A pouvant être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 129: - Paramètres de sécurité du canal de surveillance 2 corrompus. - Il se peut que l'entraînement ait été copié hors ligne avec les fonctions de sécurité débloquées à l'aide du logiciel de mise en service et téléchargé (download) dans le projet. 131 : Erreur interne du logiciel du Motor Module / Hydraulic Module. 132 : Défauts de communication lors du téléchargement des paramètres Safety du canal de surveillance 2. 255 : Erreur logicielle interne de la CU.
Remède :	- Effectuer une nouvelle mise en service Safety Integrated. - Mettre à niveau le logiciel de la CU. - Mettre à niveau le logiciel du Motor Module / Hydraulic Module. - Remplacer la carte mémoire ou la CU. Valeur de défaut = 129 : - Activer le mode mise en service Safety Integrated (p0010 = 95). - Adapter l'adresse PROFIsafe (p9610). - Démarrer la fonction de copie pour paramètres SI (p9700 = D0 hex). - Confirmer la modification des données (p9701 = DC hex) - Quitter le mode mise en service Safety Integrated (p0010 = 0). - Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1 ou "Copier RAM vers ROM"). - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). Valeur de défaut = 132 : - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. Remarque : CU : Control Unit SI : Safety Integrated

201657	<Emplacement>SI P1 (CU): Numéro de télégramme PROFIsafe non valide
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	POWER ON
Cause :	Le numéro de télégramme PROFIsafe réglé dans le paramètre p9611 n'est pas valide. Lorsque PROFIsafe est débloqué (p9601.3 = 1) un numéro de télégramme supérieur à zéro doit être renseigné dans p9611. Remarque : Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI. Voir aussi : p9611, p60022
Remède :	Vérifier le réglage du numéro de télégramme (p9611).

201658	<Emplacement>SI P1 (CU): Numéro de télégramme PROFIsafe différent
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Le numéro de télégramme PROFIsafe n'est pas identique dans p9611 et p60022.
 Pour p9611 différent de 998 :
 le numéro de télégramme doit être identique dans les deux paramètres.
 Pour p9611 = 998 :
 en raison de la compatibilité avec les versions de firmware < 4.5 seules les valeurs 0 et 30 sont autorisées dans p60022.
 Remarque :
 Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI.
 Voir aussi : p9611, p60022

Remède : Faire concorder le numéro de télégramme dans les deux paramètres (p9611, p60022).

201659 **<Emplacement>SI P1 (CU): Requête d'écriture de paramètres rejetée**

Valeur de %1
signalisation :

Objet A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
entraînement :

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

- Cause :** La requête d'écriture pour un ou plusieurs paramètres Safety Integrated sur la Control Unit (CU) a été rejetée.
- Remarque :
- Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI.
- Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
- 1 : Le mot de passe Safety Integrated n'est pas défini.
 - 2 : La réinitialisation des paramètres d'entraînement a été activée. Toutefois, les paramètres Safety Integrated n'ont pas été réinitialisés car Safety Integrated est actuellement débloqué.
 - 3 : L'entrée STO connectée se trouve en mode simulation.
 - 10 : Il y a eu une tentative d'activer la fonction STO bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
 - 11 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction SBC bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
 - 12 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction SBC bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge en présence d'un couplage en parallèle (r9871.14).
 - 13 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction SS1 bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
 - 14 : Il y a eu une tentative de déblocage de la communication PROFIsafe, bien que celle-ci ne soit pas prise en charge ou que la version du pilote PROFIsafe utilisée soit différente sur chacun des canaux de surveillance.
 - 15 : Il y a eu une tentative de déblocage des surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement bien que celles-ci ne puissent pas être prises en charge.
 - 16 : Il y a eu une tentative d'activer la fonction STO bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge lorsque la protection interne contre les surtensions est débloquée (p1231).
 - 17 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction PROFIsafe bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge en cas de couplage en parallèle.
 - 18 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction PROFIsafe pour Basic Functions bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
 - 19 : Il y a eu une tentative de déblocage du SBA (Safe Brake Adapter) bien que celui-ci ne puisse pas être pris en charge.
 - 20 : Il y a eu une tentative de déblocage des surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement et de la fonction STO, les deux étant commandées via F-DI.
 - 21 : Il y a eu une tentative de déblocage des surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement en présence d'un couplage en parallèle bien que celles-ci ne puissent pas être prises en charge.
 - 22 : Il y a eu une tentative de déblocage des fonctions Safety Integrated bien que celles-ci ne puissent pas être prises en charge par le Power Module raccordé.
 - 23 : Il y a eu une tentative d'activer la fonction STO pour ESR, bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
 - 24 : Il y a eu une tentative de déblocage de la fonction SBC en présence d'un couplage en parallèle bien qu'aucun jeu de paramètres de partie puissance ne soit réglé pour la commande de frein (p7015 = 99).
 - 25 : Il y a eu une tentative de paramétrage de télégramme PROFIsafe, bien que ceci ne soit pas pris en charge.
 - 26 : Il y a eu une tentative d'activation du mode simulation d'une entrée TOR de la Control Unit (p0795) qui est utilisée par Safety Integrated (p10049)
 - 27 : Il y a eu une tentative d'activation des basic Functions avec commande via TM54F, bien que celles-ci ne soient pas prises en charge.
- Voir aussi : p0970, p3900, r9771, r9871

Remède :	Valeur de défaut = 1 : - Définir le mot de passe Safety Integrated (p9761). Valeur de défaut = 2 : - Bloquer Safety Integrated (p9501, p9601) ou réinitialiser les paramètres Safety Integrated (p0970 = 5), puis effectuer de nouveau une réinitialisation des paramètres d'entraînement. Valeur de défaut = 3 : - Terminer le mode simulation pour l'entrée TOR (p0795). Valeur de défaut = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22, 23 : - Vérifier l'éventuelle présence de défauts dans la fonction Safety entre les deux canaux de surveillance (F01655, F30655) et éventuellement procéder à un diagnostic pour les défauts concernés. - Utiliser un Motor Module qui prend en charge la fonction souhaitée. - Mettre à niveau le logiciel du Motor Module. - Mettre à niveau le logiciel de la CU. Valeur de défaut = 16 : - Bloquer la protection interne contre les surtensions (p1231). Valeur de défaut = 20 : - Corriger le réglage dans p9601. Valeur de défaut = 22 : - Utiliser un Power Module qui prend en charge les fonctions Safety Integrated. Valeur de défaut = 24 : - Régler le jeu de paramètres de partie puissance pour le frein à l'arrêt (p7015). Valeur de défaut = 25 : - Utiliser un Power Module qui prend en charge la sélection de télégramme PROFIsafe. - Corriger le réglage du numéro de télégramme (p9611). Valeur de défaut = 26 : - Contrôler si p10049 est mis à 1. Contrôler également p10006 et p10009. Contrôler si un stop pour test de la F-DO avec entrée de relecture est paramétré dans p10046, p10047. - Corriger le réglage dans p9611. Valeur de défaut = 33 : - Désactiver les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement sans sélection (p9601.5, p9801.5) et sélectionner les fonctions de sécurité prises en charge (voir p9771/p9871). - Utiliser un Motor Module qui prend en charge la fonction souhaitée. - Mettre à niveau le logiciel du Motor Module. - Mettre à niveau le logiciel de la CU. Remarque : CU : Control Unit AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract) SBA : Safe Brake Adapter SBC : Safe Brake Control (commande sûre de frein) SI : Safety Integrated SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN 60204) STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr) Voir aussi : p9501, p9601, p9620, p9761, p9801
-----------------	--

201659	<Emplacement>SI P1 (CU): Requête d'écriture de paramètres rejetée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La requête d'écriture pour un ou plusieurs paramètres Safety Integrated sur la Control Unit (CU) a été rejetée.

Remarque :

Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

- 1 : Le mot de passe Safety Integrated n'est pas défini.
- 2 : La réinitialisation des paramètres d'entraînement a été activée. Toutefois, les paramètres Safety Integrated n'ont pas été réinitialisés car Safety Integrated est actuellement débloqué.
- 3 : L'entrée STO connectée se trouve en mode simulation.
- 10 : Il y a eu une tentative d'activer la fonction STO bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
- 13 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction SS1 bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
- 14 : Il y a eu une tentative de déblocage de la communication PROFIsafe, bien que celle-ci ne soit pas prise en charge ou que la version du pilote PROFIsafe utilisée soit différente sur chacun des canaux de surveillance.
- 15 : Il y a eu une tentative de déblocage des surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement bien que celles-ci ne puissent pas être prises en charge.
- 16 : Il y a eu une tentative d'activer la fonction STO bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge lorsque la protection interne contre les surtensions est débloquée (p1231).
- 18 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction PROFIsafe pour Basic Functions bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
- 23 : Il y a eu une tentative d'activer la fonction STO pour ESR, bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
- 25 : Il y a eu une tentative de paramétrage de télégramme PROFIsafe, bien que ceci ne soit pas pris en charge.
- 26 : Il y a eu une tentative d'activation du mode simulation d'une entrée TOR de la Control Unit (p0795) qui est utilisée par Safety Integrated (p10049)
- 27 : Il y a eu une tentative d'activation des basic Functions avec commande via TM54F, bien que celles-ci ne soient pas prises en charge.
- 33 : Il y a eu une tentative de déblocage des surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement sans sélection (p9601.5, p9801.5) bien que celles-ci ne puissent pas être prises en charge.

Voir aussi : p0970, p3900, r9771, r9871

Remède :

Valeur de défaut = 1 :

- Définir le mot de passe Safety Integrated (p9761).

Valeur de défaut = 2 :

- Bloquer Safety Integrated (p9501, p9601) ou réinitialiser les paramètres Safety Integrated (p0970 = 5), puis effectuer de nouveau une réinitialisation des paramètres d'entraînement.

Valeur de défaut = 3 :

- Terminer le mode simulation pour l'entrée TOR (p0795).

Valeur de défaut = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22, 23 :

- Vérifier l'éventuelle présence de défauts dans la fonction Safety entre les deux canaux de surveillance (F01655, F30655) et éventuellement procéder à un diagnostic pour les défauts concernés.
- Utiliser un Hydraulic Module qui prend en charge la fonction souhaitée.
- Mettre à niveau le logiciel du Hydraulic Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de défaut = 16 :

- Bloquer la protection interne contre les surtensions (p1231).

Valeur de défaut = 20 :

- Corriger le réglage dans p9601.

Valeur de défaut = 25 :

- Corriger le réglage du numéro de télégramme (p9611).

Valeur de défaut = 26 :

- Contrôler si p10049 est mis à 1. Contrôler également p10006 et p10009. Contrôler si un stop pour test de la F-DO avec entrée de relecture est paramétré dans p10046, p10047.
- Corriger le réglage dans p9611.

Valeur de défaut = 33 :

- Désactiver les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement sans sélection (p9601.5, p9801.5) et sélectionner les fonctions de sécurité prises en charge (voir p9771/p9871).
- Utiliser un Hydraulic Module qui prend en charge la fonction souhaitée.
- Mettre à niveau le logiciel du Hydraulic Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Remarque :

CU : Control Unit

AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract)

SI : Safety Integrated

SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN 60204)

STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

Voir aussi : p9501, p9601, p9620, p9761, p9801

201659	<Emplacement>SI P1 (CU): Requête d'écriture de paramètres rejetée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

- Cause :** La requête d'écriture pour un ou plusieurs paramètres Safety Integrated sur la Control Unit (CU) a été rejetée.
- Remarque :
- Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI.
- Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
- 1 : Le mot de passe Safety Integrated n'est pas défini.
 - 2 : La réinitialisation des paramètres d'entraînement a été activée. Toutefois, les paramètres Safety Integrated n'ont pas été réinitialisés car Safety Integrated est actuellement débloqué.
 - 3 : L'entrée STO connectée se trouve en mode simulation.
 - 10 : Il y a eu une tentative d'activer la fonction STO bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
 - 11 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction SBC bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
 - 12 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction SBC bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge en présence d'un couplage en parallèle (r9871.14).
 - 13 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction SS1 bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
 - 14 : Il y a eu une tentative de déblocage de la communication PROFIsafe, bien que celle-ci ne soit pas prise en charge ou que la version du pilote PROFIsafe utilisée soit différente sur chacun des canaux de surveillance.
 - 15 : Il y a eu une tentative de déblocage des surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement bien que celles-ci ne puissent pas être prises en charge.
 - 16 : Il y a eu une tentative d'activer la fonction STO bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge lorsque la protection interne contre les surtensions est débloquée (p1231).
 - 17 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction PROFIsafe bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge en cas de couplage en parallèle.
 - 18 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction PROFIsafe pour Basic Functions bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
 - 19 : Il y a eu une tentative de déblocage du SBA (Safe Brake Adapter) bien que celui-ci ne puisse pas être pris en charge.
 - 20 : Il y a eu une tentative de déblocage des surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement et de la fonction STO, les deux étant commandées via F-DI.
 - 21 : Il y a eu une tentative de déblocage des surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement en présence d'un couplage en parallèle bien que celles-ci ne puissent pas être prises en charge.
 - 22 : Il y a eu une tentative de déblocage des fonctions Safety Integrated bien que celles-ci ne puissent pas être prises en charge par le Power Module raccordé.
 - 23 : Il y a eu une tentative d'activer la fonction STO pour ESR, bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
 - 24 : Il y a eu une tentative de déblocage de la fonction SBC en présence d'un couplage en parallèle bien qu'aucun jeu de paramètres de partie puissance ne soit réglé pour la commande de frein (p7015 = 99).
 - 25 : Il y a eu une tentative de paramétrage de télégramme PROFIsafe, bien que ceci ne soit pas pris en charge.
 - 26 : Il y a eu une tentative d'activation du mode simulation d'une entrée TOR de la Control Unit (p0795) qui est utilisée par Safety Integrated (p10049)
 - 27 : Il y a eu une tentative d'activation des basic Functions avec commande via TM54F, bien que celles-ci ne soient pas prises en charge.
- Voir aussi : p0970, p3900, r9771, r9871

Remède :	Valeur de défaut = 1 : - Définir le mot de passe Safety Integrated (p10061). Valeur de défaut = 2 : - Bloquer Safety Integrated (p9501, p9601) ou réinitialiser les paramètres Safety Integrated (p0970 = 5), puis effectuer de nouveau une réinitialisation des paramètres d'entraînement. Valeur de défaut = 3 : - Terminer le mode simulation pour l'entrée TOR (p0795). Valeur de défaut = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22, 23 : - Vérifier la présence de défauts dans la synchronisation des fonctions Safety entre la CU et le Motor Module concerné (F01655, F30655) et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question. - Utiliser un Motor Module qui prend en charge la fonction souhaitée. - Mettre à niveau le logiciel du Motor Module. - Mettre à niveau le logiciel de la CU. Valeur de défaut = 16 : - Bloquer la protection interne contre les surtensions (p1231). Valeur de défaut = 20 : - Corriger le réglage dans p9601. Valeur de défaut = 22 : - Utiliser un Power Module qui prend en charge les fonctions Safety Integrated. Remarque : CU : Control Unit AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract) MM : Motor Module SBA : Safe Brake Adapter SBC : Safe Brake Control (commande sûre de frein) SI : Safety Integrated SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN 60204) STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr) Voir aussi : p9501, p9601, p9620, p9761, p9801
-----------------	--

201660	<Emplacement>SI P1 (CU): Fonctions de sécurité non prises en charge
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Le Motor Module / Hydraulic Module ne prend pas en charge les fonctions de sécurité (par exemple, version du Motor Module / Hydraulic Module incompatible). La mise en service des fonctions Safety Integrated est impossible. Remarque : Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI.
Remède :	- Utiliser un Motor Module / Hydraulic Module qui prend en charge les fonctions de sécurité. - Mettre à niveau le logiciel du Motor Module / Hydraulic Module. Remarque : CU : Control Unit SI : Safety Integrated
201662	<Emplacement>Erreur de communication interne
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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

Réaction : ARRET2
Acquittement : POWER ON
Cause : Une erreur s'est produite dans la communication interne du module.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :
 - Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
 - Mise à niveau du firmware.
 - Contacter le service d'assistance téléphonique.

201663 <Emplacement>SI P1 (CU): Copie des paramètres SI refusée

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)
Cause : Dans p9700, la valeur 87 ou 208 est enregistrée ou a été renseignée hors ligne.
 C'est pourquoi, au démarrage, le système tente de copier les paramètres SI du canal de surveillance 1 vers le canal de surveillance 2. Toutefois, aucune fonction de sécurité n'est sélectionnée sur le canal de surveillance 1 (p9501 = 0, p9601 = 0). La copie est refusée pour des raisons de sécurité.
 Un paramétrage incohérent peut en résulter dans les deux canaux de surveillance et entraîner d'autres signalisations de défaut.
 En particulier, en cas de déblocage incohérent des fonctions de sécurité sur les deux canaux de surveillance (p9601 = 0, p9801 <> 0), le défaut F30625 est émis.
 Remarque :
 Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI.
 Voir aussi : p9700
Remède :
 - Régler p9700 = 0.
 - Vérifier p9501 et p9601 et les corriger le cas échéant.
 - Redémarrer la fonction de copie en renseignant la valeur correspondante dans p9700.
 Sinon, effectuer les étapes suivantes en fonctionnement en ligne avec l'outil de mise en service STARTER :
 - Appeler le masque "Safety Integrated" (le champ "Sélection fonction de sécurité" indique "pas de Safety").
 - Cliquer sur le bouton "Modifier le paramétrage".
 - Cliquer sur le bouton "Activer le paramétrage" (ceci bloque Safety Integrated sur les deux canaux de surveillance).
 - Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1 ou "Copier RAM vers ROM").
 - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

201664 <Emplacement>SI P1 (CU): Aucune mise à jour automatique du firmware

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)
Cause : Lors du démarrage, il a été détecté que la fonction "Mise à jour automatique du firmware" (p7826 = 1) n'est pas activée.
 Cependant, ceci est nécessaire pour la mise à niveau supérieur/inférieur automatique du firmware, afin d'éviter une combinaison illicite de versions lors du déblocage des fonctions de sécurité.
 Remarque :
 Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI.
 Voir aussi : p7826 (Mise à jour automatique du firmware)

Remède : Lorsque les fonctions de sécurité sont débloquées (p9501 <> 0 et/ou p9601 <> 0) :

1. Activer la fonction "Mise à jour automatique du firmware" (p7826 = 1).
2. Sauvegarder les paramètres (p0977 = 1) et effectuer un POWER ON.

Lors de la désactivation des fonctions de sécurité (p9501 = 0, p9601 = 0), le défaut peut être acquitté une fois le mode MeS Safety quitté.

201665 **<Emplacement>SI P1 (CU): Le système est défectueux**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Un défaut dans le système a été détecté avant le dernier démarrage ou pendant l'actuel. Un redémarrage (réinitialisation) a été effectué le cas échéant.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :

200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy quelconque) :

- Défaut pendant le démarrage/fonctionnement actuel.

800004 hex :

- Les paramètres p9500/p9300 sont différents sous certaines conditions. En outre, la signalisation Safety C01711/C30711 a été affichée.

Autres valeurs :

- Défaut dans le système avant le dernier démarrage.

Remède :

- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

Valeur de défaut = 200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy quelconque) :

- S'assurer que la Control Unit est raccordée au Power Module.

Valeur de défaut = 800004 hex :

- Vérifier que les paramètres p9500/p9300 sont égaux.

201669 **<Emplacement>SI Motion: Combinaison de moteur et de partie puissance défavorable**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La combinaison de moteur et de partie puissance utilisée n'est pas appropriée pour la mise en œuvre de la surveillance sûre de mouvement sans capteur.

Le rapport du courant assigné à la partie puissance (r0207[0]) au courant assigné au moteur (p0305) est supérieur à 5.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

numéro du jeu de paramètres moteur ayant provoqué l'erreur.

Important :

Le non respect de cette alarme peut entraîner la survenance sporadique de la signalisation C01711 ou C30711 avec la valeur 1041 ... 1044.

Remède : Utiliser une partie puissance appropriée de puissance plus faible ou un moteur de puissance plus élevée.

201670 **<Emplacement>SI Motion: Paramétrage Sensor Module non valide**

Valeur de signalisation : %1

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Le paramétrage d'un Sensor Module utilisé par Safety Integrated est illicite.

Remarque :

Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

1 : Aucun capteur pour Safety Integrated n'a été paramétré.

2 : On a paramétré pour Safety Integrated un capteur qui est dépourvu d'une voie A/B (sinus/cosinus).

3 : Le jeu de paramètres codeur sélectionné pour Safety Integrated n'est pas encore valide.

4 : Il s'est produit une erreur lors de la communication avec le capteur.

5 : Nombre de bits pertinents dans la position approchée du capteur non valide.

6 : Configuration du capteur DRIVE-CLiQ non valide.

7 : Partie non relative à la sécurité de la position approchée de capteur non valide pour capteur DRIVE-CLiQ linéaire.

8 : Algorithme de comparaison Safety Integrated paramétré non pris en charge.

9 : Rapport entre graduation de règle et étape de mesure pour capteur DRIVE-CLiQ linéaire non binaire.

10 : Pour un capteur utilisé pour Safety Integrated, les jeux de paramètres d'entraînement (DDS) ne sont pas tous affectés au même jeu de paramètres codeur (EDS) (p0187 ... p0189).

11 : Le réglage du point zéro d'un codeur DRIVE-CLiQ linéaire utilisé dans Safety Integrated est différent de zéro.

12 : Le deuxième capteur n'est pas paramétré.

13 : Hydraulic Module : il n'y a pas de deuxième capteur de paramétré et aucun capteur DRIVE-CLiQ n'est utilisé.

Remède : Valeur de défaut = 1, 2 :

- Utiliser et paramétrer un capteur compatible avec Safety Integrated (capteur avec voie A/B sinus, p0404.4 = 1).

Valeur de défaut = 3 :

- Vérifier si la mise en service des appareils ou des entraînements est active et la quitter le cas échéant (p0009 = p00010 = 0), sauvegarder les paramètres (p0971 = 1) et effectuer un POWER ON.

Valeur de défaut = 4 :

- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Sensor Module concerné et exécuter, le cas échéant, un diagnostic des défauts en question.

Valeur de défaut = 5 :

- p9525 = 0 (non autorisé). Vérifier le paramétrage du capteur sur le Sensor Module concerné.

Valeur de défaut = 6 :

- Contrôler p9515.0 (pour capteur DRIVE-CLiQ : p9515.0 = 1). Vérifier le paramétrage du capteur sur le Sensor Module concerné.

Valeur de défaut = 7 :

- p12033 est différent de 1 pour un capteur utilisé pour Safety Integrated. Utiliser et paramétrer un capteur linéaire DRIVE-CLiQ pour lequel p12033 = 1.

Valeur de défaut = 8 :

- Contrôler p9541. Utiliser et paramétrer un capteur qui implémente un algorithme pris en charge par Safety Integrated.

Valeur de défaut = 9 :

- Contrôler p9514 et p9522. Utiliser et paramétrer un capteur pour lequel le rapport entre p9514 et p9522 est binaire.

Valeur de défaut = 10 :

- Synchroniser l'affectation des EDS de tous les capteurs utilisés pour Safety Integrated (p0187 ... p0189).

Valeur de défaut = 11 :

- Utiliser un capteur DRIVE-CLiQ linéaire et le paramétrer pour que le réglage du point zéro soit égal à 0.

Valeur de défaut = 12 :

- p0526 = 1 (non autorisé). Un deuxième capteur doit être paramétré.

Valeur de défaut = 13 :

- Paramétrer un deuxième capteur ou utiliser un capteur DRIVE-CLiQ.

Remarque :

SI : Safety Integrated

201671	<Emplacement>SI Motion: Paramétrage capteur incorrect
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Le paramétrage du capteur utilisé par Safety Integrated diffère du paramétrage du capteur standard. Remarque : Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Numéro du paramètre Safety Integrated divergent.
Remède :	Egaliser le paramétrage du capteur Safety et du capteur standard. Remarque : SI : Safety Integrated
201672	<Emplacement>SI P1 (CU): Logiciel/matériel de Motor Module incompatible
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Le logiciel de Hydraulic Module installé ne prend pas en charge la surveillance sûre de mouvement ou est incompatible avec le logiciel installé sur la Control Unit, ou encore la communication entre la Control Unit et le Hydraulic Module est perturbée. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1: Le logiciel de Hydraulic Module installé ne prend pas en charge la surveillance sûre de mouvement. 2, 3, 6, 8: La communication entre la Control Unit et le Hydraulic Module est perturbée. 4, 5, 7: Le logiciel de Hydraulic Module installé est incompatible avec le logiciel installé sur la Control Unit.
Remède :	- Vérifier la présence de défauts dans la synchronisation des fonctions Safety entre la CU et le Hydraulic Module concerné (F01655, F30655) et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question. Valeur de défaut = 1 : - Utiliser un Hydraulic Module qui prend en charge la fonction de surveillance sûre de mouvement. Valeur de défaut = 2, 3, 6, 8 : - Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Hydraulic Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question. Valeur de défaut = 4, 5, 7 : - Mettre à niveau le logiciel du Hydraulic Module. Remarque : SI : Safety Integrated HM : Hydraulic Module
201672	<Emplacement>SI P1 (CU): Logiciel/matériel de Motor Module incompatible
Valeur de signalisation :	%1

Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Le logiciel de Motor Module installé ne prend pas en charge la surveillance sûre de mouvement ou est incompatible avec le logiciel installé sur la Control Unit, ou encore la communication entre la Control Unit et le Motor Module est perturbée. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1: Le logiciel de Motor Module installé ne prend pas en charge la surveillance sûre de mouvement. 2, 3, 6, 8: La communication entre la Control Unit et le Motor Module est perturbée. 4, 5, 7: Le logiciel de Motor Module installé est incompatible avec le logiciel installé sur la Control Unit. 9, 10, 11, 12: Le logiciel de Motor Module installé ne prend pas en charge la surveillance sûre de mouvement sans capteur. 13: Au moins un des Motor Modules couplés en parallèle ne prend pas en charge la surveillance sûre de mouvement.
Remède :	- Vérifier la présence de défauts dans la synchronisation des fonctions Safety entre la CU et le Motor Module concerné (F01655, F30655) et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question. Valeur de défaut = 1 : - Utiliser un Motor Module qui prend en charge la fonction de surveillance sûre de mouvement. Valeur de défaut = 2, 3, 6, 8 : - Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question. Valeur de défaut = 4, 5, 7, 9, 13 : - Mettre à niveau le logiciel du Motor Module. Remarque : SI : Safety Integrated

201673	<Emplacement>SI Motion: Logiciel/matériel de Sensor Module incompatible
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Le logiciel ou le matériel existant du Sensor Module ne prend pas en charge la surveillance sûre de mouvement par la commande de niveau supérieur. Remarque : Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Mettre à niveau le logiciel du Sensor Module. - Utiliser un Sensor Module qui prend en charge la fonction de surveillance sûre de mouvement. Remarque : SI : Safety Integrated

201674	<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Fonction Safety Integrated non prise en charge par télégramme PROFIsafe
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	POWER ON
Cause :	La fonction de surveillance débloquée dans p9501 et p9601 n'est pas prise en charge par le télégramme PROFIsafe (p9611) actuellement paramétré. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter bit par bit) : Bit 24 = 1 : La transmission de valeur limite SLS via PROFIsafe n'est pas prise en charge (p9501.24). Bit 25 = 1 : La transmission de position sûre via PROFIsafe n'est pas prise en charge (p9501.25). Bit 26 = 1 : La commutation des rapports de réduction via PROFIsafe n'est pas prise en charge (p9501.26).
Remède :	- Désactiver la fonction de surveillance incriminée (p9501, p9601). - Régler le télégramme PROFIsafe approprié (p9611). Remarque : SI : Safety Integrated SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre) / SG : Safely reduced speed (Vitesse réduite sûre) SP : Safe Position (Position sûre)
201679	<Emplacement>SI CU: Paramétrage Safety Integrated et topologie modifiés Démarrage à chaud/ POWER ON requis
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2 (ARRET1, ARRET3)
Acquittement :	POWER ON
Cause :	Des paramètres Safety Integrated ont été modifiés et ces modifications ne prennent effet qu'après un démarrage à chaud ou un POWER ON (voir alarme A01693). Un démarrage partiel avec configuration modifiée a ensuite été effectué.
Remède :	- Exécuter un démarrage à chaud (p0009 = 30, p0976 = 2, 3). - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
201680	<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Erreur de total de contrôle des surveillances sûres
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	Le total de contrôle réel calculé par l'entraînement et inscrit dans r9728 pour les paramètres relatifs à la sécurité ne coïncide pas avec le total de contrôle prescrit mémorisé dans p9729 lors de la dernière réception de la machine. Des paramètres relatifs à la sécurité ont été modifiés ou il y a une erreur. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A pouvant être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 0 : Total de contrôle incorrect des paramètres SI relatifs à la surveillance de mouvement. 1 : Total de contrôle incorrect des paramètres relatifs aux mesures. 2 : Total de contrôle incorrect des paramètres SI relatifs l'affectation des composants.
Remède :	- Vérifier les paramètres relatifs à la sécurité et les corriger le cas échéant. - Exécuter la fonction "Copier RAM vers ROM". - Exécuter un POWER ON, si des modifications de paramètres Safety Integrated nécessitant un POWER ON ont été effectuées. - Exécuter le test de réception.

201681	<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Valeur de paramètre incorrecte
Valeur de signalisation :	paramètre : %1, information complémentaire : %2
Objet entraînement :	HLA_828
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Le paramètre ne peut pas être renseigné avec cette valeur.

Remarque :

Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

yyyyxxx déc : yyyy = informations complémentaires, xxxx = paramètre

yyyy = 0 :

aucune autre information existante.

xxxx = 9500 et yyyy = 1 :

Le paramètre p9500 est différent de p9300 ou n'est pas un multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]).

xxxx = 9501 :

Le déblocage de la fonction "n < nx Hystérésis et filtrage" (p9501.16) n'est pas autorisé en combinaison avec la fonction "Fonctions étendues sans sélection" (p9601.5).

xxxx = 9501 et yyyy = 8 :

Le référencement via SCC (p9501.27 = 1) est déblocqué sans déblocage de fonctions absolues de surveillance de mouvement (p9501.1 ou p9501.2).

xxxx = 9501 et yyyy = 10 :

Le référencement via SCC (p9501.27 = 1) et le PoS (r108.4=1) sont déblocqués simultanément.

xxxx = 9511 et yyyy = 1 :

Le paramètre p9511 est différent de p9311.

xxxx = 9511 et yyyy = 2 :

Des valeurs différentes en p9511 et p0115[0] ne sont pas autorisées entre les objets entraînement.

xxxx = 9522 :

Le rapport de réduction a été réglé sur une valeur trop élevée.

xxxx = 9534 ou 9535 :

Les valeurs limites de SLP sont trop élevées en valeur absolue.

xxxx = 9544 :

Pour les axes linéaires, la valeur maximale est limitée à 1 mm.

xxxx = 9547 :

Le paramètre p9547 est trop faible.

xxxx = 9573 :

La fonction "Référencement via safety control channel" a été demandée (p9573=263) sans déblocage de la fonction "Référencement via SCC" (p9501.27=0).

xxxx = 9601 et yyyy = 1 :

Si des surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2 = 1) et des fonctions étendues sans sélection (p9601.5 = 1) sont déblocquées, alors PROFIsafe (p9601.3 = 1) n'est pas possible.

xxxx = 9601 et yyyy = 2 :

Des fonctions étendues sans sélection (p9601.5 = 1) sont déblocquées sans déblocage de surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2).

xxxx = 9601 et yyyy = 5 :

La transmission de la valeur limite SLS via PROFIsafe (p9501.24) est déblocquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9601 et yyyy = 6 :

La transmission de la position sûre via PROFIsafe (p9501.25) est déblocquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9601 et yyyy = 7 :

La commutation sûre des rapports de réduction (p9501.26) est déblocquée sans déblocage de PROFIsafe.

Remède :

Corriger le paramètre (le cas échéant, également sur l'autre canal de surveillance, p9801) :

Pour xxxx = 9500 et yyyy = 1 :

- Régler p9500 "SI Motion Temps de cycle de surveillance" en tant que multiple entier de p0115[0] "Période d'échantillonnage du régulateur de courant".
- Synchroniser les paramètres 9300 et 9500, sauvegarder les paramètres (p0971 = 1) et effectuer un POWER ON.

Pour xxxx = 9501 :

- Corriger les paramètres p9501.16 et p9301.16 ou désélectionner les fonctions étendues sans sélection (p9601.5).

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 8 :

Bloquer le référencement via SCC (p9501.27) ou débloquer une fonction absolue de surveillance de mouvement (p9501.1 ou p9501.2).

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 10 :

Bloquer le référencement via SCC (p9501.27) ou via PoS (r0108.4).

Pour xxxx = 9511 :

Synchroniser les paramètres p9311 et p9511, sauvegarder les paramètres (p0971 = 1) et effectuer un POWER ON.

Pour xxxx = 9517 :

Le paramètre p9516.0 doit aussi être vérifié.

Pour xxxx = 9522 :

Corriger le paramètre correspondant.

Pour xxxx = 9534 ou 9535 :

Réduire les valeurs limites de SLP en valeur absolue.

Pour xxxx = 9544 :

Corriger le paramètre (pour les axes linéaires, la valeur maximale est limitée à 1 mm).

Pour xxxx = 9547 :

Lorsque l'hystérésis / le filtre est débloqué (p9501.16 = 1) :

- Régler les paramètres p9546/p9346 et p9547/p9347 selon la règle suivante : $p9546 \geq 2 \times p9547$; $p9346 \geq 2 \times p9347$.
- Dans le cas où la synchronisation de la mesure est débloquée (p9501.3 = 1), respecter en outre la règle suivante : $p9549 \leq p9547$; $p9349 \leq p9347$.

Pour xxxx = 9601 :

yyyy = 1 :

Débloquer uniquement les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2 = 1) et les fonctions étendues sans sélection (p9601.5 = 1) ou uniquement PROFIsafe (p9601.3 = 1).

yyyy = 2 :

Débloquer les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2 = 1).

yyyy = 5 :

Pour la transmission de la valeur limite SLS via PROFIsafe (p9501.24 = 1), débloquer également PROFIsafe (p9601.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2 = 1).

yyyy = 6 :

Pour la position sûre via PROFIsafe (p9501.25 = 1), débloquer également PROFIsafe (p9601.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2 = 1).

yyyy = 7 :

Pour la commutation sûre des rapports de réduction (p9501.26 = 1), débloquer également PROFIsafe (p9601.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2 = 1).

201681 **<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Valeur de paramètre incorrecte**

Valeur de signalisation : paramètre : %1, information complémentaire : %2

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Le paramètre ne peut pas être renseigné avec cette valeur.

Remarque :

Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

yyyyxxx déc : yyyy = informations complémentaires, xxxx = paramètre

yyyy = 0 :

aucune autre information existante.

xxxx = 9500 et yyyy = 1 :

Le paramètre p9500 est différent de p9300 ou n'est pas un multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]).

xxxx = 9501 :

Le déblocage de la fonction "n < nx Hystérésis et filtrage" (p9501.16) n'est pas autorisé en combinaison avec la fonction "Fonctions étendues sans sélection" (p9601.5).

xxxx = 9501 et yyyy = 8 :

Le référencement via SCC (p9501.27 = 1) est débloquent sans déblocage de fonctions absolues de surveillance de mouvement (p9501.1 ou p9501.2).

xxxx = 9501 et yyyy = 10 :

Le référencement via SCC (p9501.27 = 1) et le PoS (r108.4=1) sont débloqués simultanément.

xxxx = 9505 :

Lorsque la fonction SLP est activée (p9501.1 = 1), la fonction modulo est activée, ce qui n'est pas autorisé (p9505 différent de 0).

xxxx = 9506 et yyyy = 1 :

Le paramètre p9506 est différent de p9306.

xxxx = 9511 et yyyy = 1 :

Le paramètre p9511 est différent de p9311.

xxxx = 9511 et yyyy = 2 :

Sur un Double Motor Module, des valeurs différentes en p9511 et p0115[0] ne sont pas autorisées entre les objets entraînement.

xxxx = 9522 :

Le rapport de réduction a été réglé sur une valeur trop élevée.

xxxx = 9534 ou 9535 :

Les valeurs limites de SLP sont trop élevées en valeur absolue.

xxxx = 9544 :

Pour les axes linéaires, la valeur maximale est limitée à 1 mm.

xxxx = 9547 :

Le paramètre p9547 est trop faible.

xxxx = 9573 :

La fonction "Référencement via safety control channel" a été demandée (p9573=263) sans déblocage de la fonction "Référencement via SCC" (p9501.27=0).

xxxx = 9585 :

Pour Safety Integrated sans capteur et moteur synchrone, effectuer le réglage p9585 = 4.

xxxx = 9601 et yyyy = 1 :

Si des surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2 = 1) et des fonctions étendues sans sélection (p9601.5 = 1) sont débloquentes, alors PROFIsafe (p9601.3 = 1) ou F-DI intégrées (p9601.4 = 1) ne sont pas possibles.

xxxx = 9601 et yyyy = 2 :

Des fonctions étendues sans sélection (p9601.5 = 1) sont débloquentes sans déblocage de surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2).

xxxx = 9601 et yyyy = 3 :

Des F-DI intégrées sont débloquentes sans déblocage de surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2).

xxxx = 9601 et yyyy = 4 :

Des F-DI intégrées sont débloquentes. L'activation simultanée de PROFIsafe et de F-DI via PROFIsafe (p9501.30) n'est donc pas autorisée.

xxxx = 9601 et yyyy = 5 :

La transmission de la valeur limite SLS via PROFIsafe (p9501.24) est débloquent sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9601 et yyyy = 6 :

La transmission de la position sûre via PROFIsafe (p9501.25) est débloquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9601 et yyyy = 7 :

La commutation sûre des rapports de réduction (p9501.26) est débloquée sans déblocage de PROFIsafe.

Remède : Corriger le paramètre (le cas échéant, également sur l'autre canal de surveillance, p9801) :

Pour xxxx = 9500 et yyyy = 1 :

- Régler p9500 "SI Motion Temps de cycle de surveillance" en tant que multiple entier de p0115[0] "Période d'échantillonnage du régulateur de courant".
- Synchroniser les paramètres 9300 et 9500, sauvegarder les paramètres (p0971 = 1) et effectuer un POWER ON.

Pour xxxx = 9501 :

- Corriger les paramètres p9501.16 et p9301.16 ou désélectionner les fonctions étendues sans sélection (p9601.5).

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 8 :

Bloquer le référencement via SCC (p9501.27) ou débloquer une fonction absolue de surveillance de mouvement (p9501.1 ou p9501.2).

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 10 :

Bloquer le référencement via SCC (p9501.27) ou via PoS (r108.4).

Pour xxxx = 9505 :

Corriger le paramètre p9501.1 ou p9505.

Pour xxxx = 9507 :

Régler le moteur synchrone ou asynchrone en fonction de p0300.

Pour xxxx = 9506 :

Synchroniser les paramètres 9306 et 9506, sauvegarder les paramètres (p0971 = 1) et effectuer un POWER ON.

Pour xxxx = 9511 :

Synchroniser les paramètres p9311 et p9511, sauvegarder les paramètres (p0971 = 1) et effectuer un POWER ON.

Pour xxxx = 9517 :

Le paramètre p9516.0 doit aussi être vérifié.

Pour xxxx = 9522 :

Corriger le paramètre correspondant.

Pour xxxx = 9534 ou 9535 :

Réduire les valeurs limites de SLP en valeur absolue.

Pour xxxx = 9544 :

Corriger le paramètre (pour les axes linéaires, la valeur maximale est limitée à 1 mm).

Pour xxxx = 9547 :

Lorsque l'hystérésis / le filtre est débloqué (p9501.16 = 1) :

- Régler les paramètres p9546/p9346 et p9547/p9347 selon la règle suivante : $p9546 \geq 2 \times p9547$; $p9346 \geq 2 \times p9347$.
- Dans le cas où la synchronisation de la mesure est débloquée (p9501.3 = 1), respecter en outre la règle suivante : $p9549 \leq p9547$; $p9349 \leq p9347$.

Pour xxxx = 9585 :

Corriger le paramètre (le cas échéant, également sur le deuxième canal de surveillance, p9385).

Pour xxxx = 9601 :

yyyy = 1 :

Débloquer seulement les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2 = 1) et les fonctions étendues sans sélection (p9601.5 = 1) ou seulement PROFIsafe (p9601.3 = 1) ou seulement les F-DI intégrées (p9601.4 = 1).

yyyy = 2, 3 :

Débloquer les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2 = 1).

yyyy = 4 :

Si des F-DI intégrées sont débloquées, l'activation simultanée de PROFIsafe et de F-DI via PROFIsafe (p9501.30) n'est pas autorisée ; désélectionner la fonctionnalité PROFIsafe ou les F-DI intégrées.

yyyy = 5 :

Pour la transmission de la valeur limite SLS via PROFIsafe (p9501.24 = 1), débloquer également PROFIsafe (p9601.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2 = 1).

yyyy = 6 :

Pour la position sûre via PROFIsafe (p9501.25 = 1), débloquer également PROFIsafe (p9601.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2 = 1).

yyyy = 7 :

Pour la commutation sûre des rapports de réduction (p9501.26 = 1), débloquer également PROFIsafe (p9601.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2 = 1).

201682	<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Fonction de surveillance non prise en charge
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La fonction de surveillance débloquée dans p9501, p9601 ou p9801 n'est pas prise en charge par cette version du firmware. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 2 : Fonction de surveillance SCA non prise en charge (p9501.7 et p9501.8 ... 15 et p9503). 3 : Fonction de surveillance Correction SLS non prise en charge (p9501.5). 6 : Déblocage de la synchronisation de mesure non pris en charge (p9501.3). 9 : Fonction de surveillance non prise en charge par le firmware ou bit de déblocage non utilisé. 13 : SINUMERIK Safety Integrated avec SPL sur Hydraulic Module non pris en charge. 20 : Fonctions de surveillance de mouvement intégrées à l'entraînement uniquement prises en charge en liaison avec PROFIsafe (p9501, p9601.1 ... 2 et p9801.1 ... 2). 21 : Déblocage d'une fonction de surveillance sûre de mouvement (dans p9501) non prise en charge lorsque les fonctions de base sont débloquentes via PROFIsafe (p9601.2 = 0, p9601.3 = 1). 45 : La désactivation de SOS/SLS au cours du STOP A externe n'est pas prise en charge (p9501.23). 46 : La commande des fonctions de base via TM54F et le déblocage simultané des fonctions étendues ou ncSI ne sont pas pris en charge par cette version du logiciel. 50 : Les temps de commutation pour SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) ne sont pas pris en charge.
Remède :	- Désactiver la fonction de surveillance incriminée (p9501, p9601, p9801). Remarque : AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract) SCA : Safe Cam (Came sûre) / SN : Safe software cams (Came logicielle sûre) SI : Safety Integrated SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre) / SG : Safely reduced speed (Vitesse réduite sûre) SPL : Logique programmable sûre SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / SBH : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr) Voir aussi : p9501, p9503, r9771

201682	<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Fonction de surveillance non prise en charge
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

- Cause :** La fonction de surveillance débloquée dans p9501, p9601, p9801, p9307 ou p9507 n'est pas prise en charge par cette version du firmware.
- Remarque :
- Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
- Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
- 1 : Fonction de surveillance SLP non prise en charge (p9501.1).
 - 2 : Fonction de surveillance SCA non prise en charge (p9501.7 et p9501.8 ... 15 et p9503).
 - 3 : Fonction de surveillance Correction SLS non prise en charge (p9501.5).
 - 4 : Fonction de surveillance externe activation AER non prise en charge (p9501.4).
 - 5 : Fonction de surveillance F-DI dans PROFIsafe non prise en charge (p9501.30).
 - 6 : Déblocage de la synchronisation de mesure non pris en charge (p9501.3).
 - 9 : Fonction de surveillance non prise en charge par le firmware ou bit de déblocage non utilisé.
 - 10 : Fonctions de surveillance uniquement prises en charge pour l'objet d'entraînement SERVO.
 - 11 : Fonctions de surveillance sans capteur (p9506.1) prises en charge uniquement en cas de surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2).
 - 12 : Les fonctions de surveillance pour ncSI ne sont pas prises en charge par une CU305.
 - 20 : Fonctions de surveillance de mouvement intégrées à l'entraînement uniquement prises en charge en liaison avec PROFIsafe (p9501, p9601.1 ... 2 et p9801.1 ... 2).
 - 21 : Déblocage d'une fonction de surveillance sûre de mouvement (dans p9501) non prise en charge lorsque les fonctions de base sont débloquentes via PROFIsafe (p9601.2 = 0, p9601.3 = 1).
 - 22 : Les fonctions de surveillance sans capteur ne sont pas prises en charge pour la forme "Châssis".
 - 23 : Fonctions de surveillance impliquant les capteurs non prises en charge sur la CU240.
 - 24 : Fonction de surveillance SDI non prise en charge (p9501.17).
 - 25 : Fonctions de surveillance de mouvement intégrées à l'entraînement non prises en charge (p9501, p9601.2).
 - 26 : Hystérésis et filtrage pour fonction de surveillance SSM sans capteur non pris en charge (p9501.16).
 - 27 : F-DI et F-DO intégrées non prises en charge par ce matériel.
 - 28 : Les fonctions de surveillance sans capteur ne sont pas prises en charge pour les moteurs synchrones (p9507.2).
 - 29 : SINAMICS S120M : Safety Extended Functions sans capteur non pris en charge.
 - 31 : La transmission de la valeur limite SLS via PROFIsafe (p9301/p9501.24) n'est pas prise en charge par ce matériel.
 - 33 : Fonctions de sécurité sans sélection non prises en charge (p9601.5, p9801.5).
 - 34 : La position sûre via PROFIsafe n'est pas prise en charge par ce module.
 - 36 : Fonction "SS1E" non prise en charge.
 - 37 : Acquisition sûre de mesure avec capteur HTL/TTL (SMC30) non prise en charge.
 - 38 : Le déblocage simultané des fonctions de sécurité (p9601) et de la marche forcée (ESM, Essential Service Mode, p3880) est non admissible.
 - 39 : La commutation des rapports de réduction n'est pas prise en charge par ce module ou par la version logicielle de CU/MM (p9501.26).
 - 40 : SIMOTION D410-2 : fonctions de surveillance de mouvement intégrées à l'entraînement ou commande PROFIsafe non prises en charge.
 - 41 : SIMOTION D410-2 : fonctions de sécurité non prises en charge pour la forme "Châssis".
 - 42 : Fonctions de surveillance de mouvement SLP et SP non prises en charge pour D4x5-2 et CX32-2 (p9501.1/25).
 - 43 : Les fonctions de surveillance de mouvement SLP et SP ainsi que les télégrammes PROFIsafe 31/901/902 ne sont pas pris en charge pour D410-2 (p9501.1/24/25/30, p9611).
 - 44 : Le référencement via Safety Control Channel n'est pas pris en charge par ce module/cette version logicielle (p9501.27).
 - 45 : La désactivation de SOS/SLS au cours du STOP A externe n'est pas prise en charge (p9501.23).
 - 46 : La commande des fonctions de base via TM54F et le déblocage simultané des fonctions étendues ou ncSI ou Profisafe ne sont pas pris en charge par cette version du logiciel.
 - 50 : La réduction des temps de commutation pour SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) n'est pas prise en charge.
 - 9586 : La valeur réglée de p9586/p9386 est supérieure à la valeur maximale prise en charge.
 - 9588 : La valeur réglée de p9588/p9388 est supérieure à la valeur maximale prise en charge.
 - 9589 : La valeur réglée de p9589/p9389 est supérieure à la valeur maximale prise en charge.

Remède :

- Désactiver la fonction de surveillance incriminée (p9501, p9503, p9506, p9601, p9801, p9307, p9507).
- Réduire la valeur réglée (p9586, p9588, p9589).

Remarque :

AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract)

SCA : Safe Cam (Came sûre) / SN : Safe software cams (Came logicielle sûre)

SDI : Safe Direction (Sens de déplacement sûr)

SI : Safety Integrated

SLP : Safely-Limited Position (Position limitée sûre) / SE : Safe software limit switches (Fin de course logiciel sûr)

SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre) / SG : Safely reduced speed (Vitesse réduite sûre)

SP : Safe Position (Position sûre)

SPL : Logique programmable sûre

SS1E : Safe Stop 1 externe (Stop sûr 1 avec stop externe)

SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / SBH : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)

Voir aussi : p9501, p9503, r9771

201683 **<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Déblocage SOS/SLS manquant**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La fonction de base sûre "SOS/SLS" n'est pas débloquée dans p9501, bien que d'autres surveillances sûres soient débloquées.

Remarque :

Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI.

Remède : Débloquer la fonction "SOS/SLS" (p9501.0) et exécuter un POWER ON.

Remarque :

SI : Safety Integrated

SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre) / SG : Safely reduced speed (Vitesse réduite sûre)

SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / SBH : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)

Voir aussi : p9501

201684 **<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Position limitée sûre Valeurs limites interverties**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Pour la fonction "Position limitée sûre" (SLP), p9534 contient une valeur inférieure à celle de p9535.

Remarque :

Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

1 : Valeurs limites SLP1 interverties

2 : Valeurs limites SLP2 interverties

Voir aussi : p9534, p9535

Remède :

- Corriger les valeurs limites inférieures et supérieures (p9535, p9534).
- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).

Remarque :

SI : Safety Integrated

SLP : Safely-Limited Position (Position limitée sûre) / SE : Safe software limit switches (Fin de course logiciel sûr)

201685	<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Valeur limite trop élevée pour vitesse limitée sûre
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La valeur limite de la fonction "Vitesse limitée sûre" (SLS) est supérieure à la vitesse correspondant à une fréquence limite du capteur de 500 kHz. Remarque : Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Vitesse maximale admise
Remède :	Ajuster les valeurs limites pour SLS et exécuter un POWER ON. Remarque : SI : Safety Integrated SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre) / SG : Safely reduced speed (Vitesse réduite sûre) Voir aussi : p9531

201686	<Emplacement>SI Motion: Paramétrage position de came illicite
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Au moins une "came sûre" (SCA) débloquée est paramétrée dans p9536 ou p9537 trop près de la plage de tolérance autour de la position modulo. Pour pouvoir affecter une came à une piste de came, les conditions suivantes doivent être remplies : - La longueur de came $x = p9536[x] - p9537[x]$ doit être supérieure ou égale à la tolérance de came + la tolérance de position ($= p9540 + p9542$). Au niveau de la came d'une piste de came, la valeur de position moins doit également être inférieure à la valeur de position plus. - L'écart entre 2 comes x et y (valeur de position moins y - valeur de position plus $x = p9537[y] - p9536[x]$) au niveau d'une piste de came doit être supérieur ou égal à la tolérance de came + la tolérance de position ($= p9540 + p9542$). Remarque : Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : numéro de la "came sûre" positionnée incorrectement. Voir aussi : p9501
Remède :	Corriger la position de la came et effectuer un POWER ON (mise hors/sous tension). Remarque : SCA : Safe Cam (Came sûre) / SN : Safe software cams (Came logicielle sûre) SI : Safety Integrated Voir aussi : p9536, p9537

201687	<Emplacement>SI Motion: Paramétrage de la valeur modulo SCA (CS) non autorisé
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La valeur modulo paramétrée pour la fonction "Cames sûres" (SCA) n'est pas un multiple de 360 000 mdegrés.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI.

Remède : Ajuster la valeur modulo pour SCA et exécuter un POWER ON.
Remarque :
SCA : Safe Cam (Came sûre) / SN : Safe software cams (Came logicielle sûre)
SI : Safety Integrated
Voir aussi : p9505

201688 **<Emplacement>SI Motion CU: Synchronisation de la mesure non autorisée**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : - Le déblocage de la synchronisation de la mesure n'est pas autorisé pour un système à 1 capteur.
- Le déblocage simultané de la synchronisation de la mesure et d'une fonction de surveillance avec référence absolue (SCA/SLP) n'est pas autorisé.
- Le déblocage simultané de la synchronisation de la mesure et de la position sûre via PROFIsafe n'est pas admise.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.

Remède : - Désactiver la fonction "Synchronisation de la mesure" ou paramétrer un système bi-capteur.
- Désactiver la fonction "Synchronisation de la mesure" ou les fonctions de surveillance avec référence absolue (SCA/SLP) et exécuter un POWER ON.
- Désélectionner la fonction "Synchronisation de la mesure" ou ne pas débloquent "position sûre via PROFIsafe".
Remarque :
SCA : Safe Cam (Came sûre) / SN : Safe software cams (Came logicielle sûre)
SI : Safety Integrated
SLP : Safely-Limited Position (Position limitée sûre) / SE : Safe software limit switches (Fin de course logiciel sûr)
SP : Safe Position (Position sûre)
Voir aussi : p9501, p9526

201689 **<Emplacement>SI Motion: Axe reconfiguré**

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : POWER ON

Cause : La configuration de l'axe a été modifiée (par exemple commutation entre axe linéaire et axe rotatif).
Le paramètre p0108.13 est réglé en interne sur la valeur correcte.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre qui a déclenché la modification.
Voir aussi : p9502

Remède : Après commutation, procéder comme suit :

- Terminer le mode mise en service Safety Integrated (p0010).
- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1 ou "Copier RAM vers ROM").
- Exécuter un POWER ON.

Après le démarrage de la Control Unit, la signalisation Safety F01680 ou F30680 indique la modification des totaux de contrôle dans r9398[0] et r9728[0] sur l'entraînement. De ce fait, procéder comme suit :

- Activer de nouveau le mode mise en service Safety Integrated.
- Compléter la mise en service Safety Integrated de l'entraînement.
- Terminer le mode mise en service Safety Integrated (p0010).
- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1 ou "Copier RAM vers ROM").
- Exécuter un POWER ON.

Remarque :
Dans le logiciel de mise en service, les unités ne s'affichent de manière cohérente qu'après un upload du projet.

201690 **<Emplacement>SI Motion: Problème de sauvegarde des données avec NVRAM**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
Hla: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement : POWER ON

Cause : Pour la sauvegarde des paramètres r9781 et r9782 (journal Safety Integrated), l'espace mémoire dans la NVRAM de l'entraînement est insuffisant.

Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
0 : il n'y a pas de NVRAM physique dans l'entraînement.
1 : il n'y a plus d'espace mémoire libre dans la NVRAM.

Remède : Valeur de défaut = 0 :
- Utiliser une Control Unit avec NVRAM.
Valeur de défaut = 1 :
- Désactiver des fonctions qui ne sont pas requises et utilisent de la capacité de mémoire dans la NVRAM.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

Remarque :
NVRAM : Non-Volatile Random Access Memory (mémoire de lecture et d'écriture non volatile)

201691 **<Emplacement>SI Motion: Ti et To inappropriés pour le cycle DP**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :	Les temps configurés pour la communication PROFIBUS sont illicites et le cycle DP est utilisé en tant que cycle d'acquisition de mesure pour les fonctions de surveillance sûre de mouvement. PROFIBUS isochrone : la somme de Ti et To est trop élevée pour le cycle DP réglé. Le cycle DP doit au moins être supérieur de 1 temps de cycle du régulateur de courant à la somme de Ti et To. Absence de PROFIBUS isochrone : le cycle DP doit être au moins le quadruple du temps de cycle du régulateur de courant. Important : Le non respect de cette alarme peut entraîner la survenance sporadique de la signalisation C01711 ou C30711 avec la valeur 1020 ... 1021.
Remède :	Configurer Ti et To suffisamment petit pour le cycle DP utilisé ou augmenter le temps de cycle DP. Alternativement, lorsque la surveillance SI intégrée à l'entraînement est débloquée (p9601/p9801 > 0) : utiliser le cycle d'acquisition de mesure p9511/p9311 et, par conséquent, régler indépendamment du cycle DP. Le cycle d'acquisition de mesure doit être au moins le quadruple du temps de cycle du régulateur de courant. Le rapport de cycle recommandé est d'au moins 8:1. Voir aussi : p9511

201692	<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Valeur de paramètre illicite sans capteur
Valeur de signalisation :	paramètre : %1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Le paramètre ne peut pas être renseigné avec cette valeur lorsque les fonctions de surveillance de mouvement dans p9506 sont activées sans capteur. Remarque : Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Numéro du paramètre avec valeur incorrecte. Voir aussi : p9501
Remède :	- Corriger le paramètre spécifié dans la valeur de défaut. - Le cas échéant, désactiver les fonctions de surveillance de mouvement sans capteur (p9506). Voir aussi : p9501

201693	<Emplacement>SI P1 (CU): Paramétrage Safety Integrated modifié Démarrage à chaud / POWER ON requis
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Des paramètres Safety Integrated ont été modifiés et ces modifications ne prennent effet qu'après un démarrage à chaud ou un POWER ON. Important : Tous les paramètres modifiés des fonctions de surveillance de mouvement ne prennent effet qu'après un démarrage à chaud ou un POWER ON. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Numéro du paramètre Safety Integrated dont la modification requiert un démarrage à chaud ou un POWER ON.

Remède :

- Exécuter un démarrage à chaud (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

Remarque :

Avant d'exécuter le test de réception, un POWER ON doit être effectué pour tous les composants.

201694 **<Emplacement>SI Motion CU: Version de firmware du Motor Module / Hydraulic Module antérieure à celle de la CU**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La version du firmware du Motor Module / Hydraulic Module est antérieure à la version de la Control Unit. Il est possible que les fonctions Safety ne soient pas disponibles (r9771/r9871).

Remarque :

Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI.

Cette signalisation peut également apparaître si aucun POWER ON n'a encore été effectué après une mise à jour automatique du firmware (alarme A01007).

Remède : Mettre à niveau le firmware du Motor Module / Hydraulic Module.

Voir aussi : r9390, r9590

201695 **<Emplacement>SI Motion: Le Sensor Module a été remplacé**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un Sensor Module utilisé pour les surveillances sûres de mouvement a été remplacé. Un acquittement du remplacement de matériel est requis. Effectuer ensuite un test de réception.

Remarque :

Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI.

Remède : Exécuter les étapes suivantes avec le logiciel de mise en service STARTER :

- Actionner le bouton "Acquitter changement matériel" dans le masque Safety.
- Exécuter la fonction "Copier RAM vers ROM".
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

Sinon, exécuter les étapes suivantes dans la liste pour experts du logiciel de mise en service :

- Démarrer la fonction de copie pour Node-Identifler sur l'entraînement (p9700 = 1D hex).
- Confirmer le CRC matériel sur l'entraînement (p9701 = EC hex).
- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

Effectuer ensuite un test de réception (voir la Description fonctionnelle Safety Integrated).

Pour SINUMERIK :

Le remplacement de composants comportant des fonctions Safety Integrated est pris en charge par le HMI (groupe fonctionnel "Diagnostic" --> touche logicielle "Liste d'alarmes" --> touche logicielle "Confirmer HW SI" etc.).

La procédure exacte se trouve dans la documentation suivante :

SINUMERIK Description fonctionnelle Safety Integrated

Voir aussi : p9700, p9701

201696 <Emplacement>SI Motion : Sélection de test des surveillances de mouvement au démarrage

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le test des surveillances de mouvement était déjà activé prohibitivement pendant le démarrage
Par conséquent, le test n'est exécuté qu'après avoir sélectionné de nouveau la dynamisation forcée paramétrée dans p9705.
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI.
Voir aussi : p9705

Remède : Désactiver la dynamisation forcée des surveillances sûres de mouvement et la resélectionner.
La source de signal pour le déclenchement est paramétrée dans l'entrée binecteur p9705.
Important :
Les entrées du TM54F ne peuvent pas être utilisées pour lancer le stop pour test.
Remarque :
SI : Safety Integrated
Voir aussi : p9705

201697 <Emplacement>SI Motion: Test des surveillances de mouvement requis

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le temps réglé dans p9559 pour la dynamisation forcée des fonctions de surveillance de mouvement Safety Integrated est dépassé. Un nouveau test est nécessaire.
Après la prochaine sélection de la dynamisation forcée paramétrée dans p9705, la signalisation est supprimée et le délai de timeout est réinitialisé.
Remarque :
- Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI.
- Lors d'un démarrage, les circuits de coupure ne sont pas contrôlés automatiquement, c'est pourquoi l'alarme est toujours présente après le démarrage.
- Le test doit être effectué dans l'intervalle de temps maximal défini (p9559, maximum 9000 heures) pour satisfaire aux exigences normatives de détection à temps d'un défaut et remplir les conditions du calcul du taux de défaillance des fonctions de sécurité (valeur PFH). Un fonctionnement au-delà de cet intervalle maximal est admissible s'il est possible de garantir que la dynamisation forcée est exécutée avant que des personnes n'entrent dans la zone de danger et soient dépendantes du fonctionnement des fonctions de sécurité.
Voir aussi : p9559, p9705

Remède : Effectuer la dynamisation forcée des surveillances sûres de mouvement.
La source de signal pour le déclenchement est paramétrée dans l'entrée binecteur p9705.
Important :
Les entrées du TM54F ne peuvent pas être utilisées pour lancer le stop pour test.
Remarque :
SI : Safety Integrated
Voir aussi : p9705

201698 <Emplacement>SI P1 (CU): Mode de mise en service actif

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La mise en service de la fonction "Safety Integrated" est activée. Cette signalisation est supprimée à la fin de la mise en service Safety Integrated. Remarque : - Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI. - Pendant le mode de mise en service Safety Integrated, la fonction "STO" est sélectionnée en interne. Voir aussi : p0010
Remède :	Non nécessaire. Remarque : CU : Control Unit SI : Safety Integrated

201699	<Emplacement>SI P1 (CU): Test des circuits de coupure obligatoire
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le temps réglé dans p9659 pour la dynamisation forcée des circuits de coupure Safety est dépassé. Un nouveau test du circuit de coupure Safety est nécessaire. Après la prochaine désélection de la fonction "STO" (suppression sûre du couple / anc. Arrêt sûr - AS), la signalisation est supprimée et le délai de timeout est réinitialisé. Remarque : - Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI. - Le test doit être effectué dans l'intervalle de temps maximal défini (p9659, maximum 9000 heures) pour satisfaire aux exigences normatives après la détection à temps d'un défaut et remplir les conditions du calcul du taux de défaillance des fonctions de sécurité (valeur PFH). Un fonctionnement au-delà de cet intervalle maximal est admissible s'il est possible de garantir que la dynamisation forcée est exécutée avant que des personnes n'entrent dans la zone de danger et soient dépendantes du fonctionnement des fonctions de sécurité. Voir aussi : p9659 (SI Dynamisation forcée Timer)
Remède :	Sélectionner puis désélectionner la fonction STO. Remarque : CU : Control Unit SI : Safety Integrated STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

201700	<Emplacement>SI Motion P1 (CU): STOP A déclenché
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	L'entraînement est immobilisé par un STOP A (STO par le circuit de coupure de sécurité de la Control Unit). Causes possibles : - Arrêt demandé par le deuxième canal de surveillance. - STO non actif après le temps paramétré (p9557) suite à la sélection d'un stop pour test. - Réaction consécutive à la signalisation C01706 "SI Motion CU: SAM/SBR Limite dépassée". - Réaction consécutive à la signalisation C01714 "SI Motion CU: Vitesse limitée sûre dépassée". - Réaction consécutive à la signalisation C01701 "SI Motion CU: STOP B déclenché". - Réaction consécutive à la signalisation C01715 "SI Motion CU: Position limitée sûre dépassée". - Réaction consécutive à la signalisation C01716 "SI Motion CU: Tolérance pour sens de déplacement sûr dépassée".
Remède :	- Eliminer la cause du défaut sur le deuxième canal de surveillance. - Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01706 en instance. - Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01714 en instance. - Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01701 en instance. - Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01715 en instance. - Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01716 en instance. - Vérifier la valeur dans p9557 (si présent), éventuellement l'augmenter et effectuer un POWER ON. - Vérifier le circuit de coupure de la Control Unit (vérifier la communication DRIVE-CLiQ, si présente). - Remplacer le Motor Module ou le Power Module ou le Hydraulic Module. - Remplacer la CU. Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante sans POWER ON : - Surveillances de mouvement intégrées : au moyen du Terminal Module 54F (TM54F) ou de PROFIsafe. - Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : au moyen du tableau de commande machine uniquement en mode test de réception. Remarque : SAM : Safe Acceleration Monitor (Surveillance sûre de l'accélération) SBR : Safe Brake Ramp (Surveillance sûre de rampe de freinage) SI : Safety Integrated

201701	<Emplacement>SI Motion P1 (CU): STOP B déclenché
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT (ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	L'entraînement est immobilisé par un STOP B (freinage suivant la rampe de descente ARR3). La conséquence à ce défaut est la génération de la signalisation C01700 "STOP A déclenché" après écoulement de la temporisation paramétrée dans p9556 ou sur dépassement du seuil de vitesse paramétré dans p9560. Causes possibles : - Arrêt demandé par le deuxième canal de surveillance. - Réaction consécutive à la signalisation C01714 "SI Motion CU: Vitesse limitée sûre dépassée". - Réaction consécutive à la signalisation C01711 "SI Motion CU: Défaut dans un canal de surveillance". - Réaction consécutive à la signalisation C01707 "SI Motion CU: Tolérance pour arrêt de fonctionnement sûr dépassée". - Réaction consécutive à la signalisation C01715 "SI Motion CU: Position limitée sûre dépassée". - Réaction consécutive à la signalisation C01716 "SI Motion CU: Tolérance pour sens de déplacement sûr dépassée".

Remède :

- Eliminer la cause du défaut sur le deuxième canal de surveillance.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01714 en instance.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01711 en instance.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01707 en instance.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01715 en instance.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01716 en instance.

Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante sans POWER ON :

- Surveillances de mouvement intégrées : au moyen du Terminal Module 54F (TM54F) ou de PROFIsafe.
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : au moyen du tableau de commande machine uniquement en mode test de réception.

Remarque :

SI : Safety Integrated

201706 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): SAM/SBR Limite dépassée

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Fonctions de surveillance de mouvement avec capteur (p9506 = 0) :

- Après engagement de STOP B (SS1) ou STOP C (SS2), la vitesse est sortie de la plage de tolérance réglée.

L'entraînement est immobilisé par la signalisation C01700 "SI Motion: STOP A déclenché".

Remède : Vérifier le comportement de freinage, adapter le cas échéant le paramétrage de la fonction "SAM" ou "SBR".

Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante sans POWER ON :

- Surveillances de mouvement intégrées : au moyen du Terminal Module 54F (TM54F) ou de PROFIsafe.
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : au moyen du tableau de commande machine uniquement en mode test de réception.

Remarque :

SAM : Safe Acceleration Monitor (Surveillance sûre de l'accélération)

SBR : Safe Brake Ramp (Surveillance sûre de rampe de freinage)

SI : Safety Integrated

Voir aussi : p9548, p9581, p9582, p9583

201706 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): SAM/SBR Limite dépassée

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Fonctions de surveillance de mouvement avec capteur (p9506 = 0) ou sans capteur avec surveillance de l'accélération paramétrée (SAM, p9506 = 3) :

- Après engagement de STOP B (SS1) ou STOP C (SS2), la vitesse est sortie de la plage de tolérance réglée.

Fonctions de surveillance de mouvement sans capteur avec surveillance de rampe de freinage paramétrée (SBR, p9506 = 1) :

- Après engagement de STOP B (SS1) ou commutation SLS sur le cran de vitesse plus faible, la vitesse est sortie de la plage de tolérance réglée.

L'entraînement est immobilisé par la signalisation C01700 "SI Motion: STOP A déclenché".

Remède : Vérifier le comportement de freinage, adapter le cas échéant le paramétrage de la fonction "SAM" ou "SBR".
 Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante sans POWER ON :
 - Surveillances de mouvement intégrées : au moyen du Terminal Module 54F (TM54F) ou de PROFIsafe.
 - Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : au moyen du tableau de commande machine uniquement en mode test de réception.
 Remarque :
 SAM : Safe Acceleration Monitor (Surveillance sûre de l'accélération)
 SBR : Safe Brake Ramp (Surveillance sûre de rampe de freinage)
 SI : Safety Integrated
 Voir aussi : p9548, p9581, p9582, p9583

201707 **<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Tolérance pour arrêt de fonctionnement sûr dépassée**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)
Cause : La position réelle s'est écartée de la position de consigne d'une distance supérieure à la tolérance d'immobilisation.
 L'entraînement est immobilisé par la signalisation C01701 "SI Motion: STOP B déclenché".
Remède : - Vérifier s'il y a d'autres défauts Safety Integrated, et effectuer le cas échéant le diagnostic des défauts détectés.
 - Vérifier si la tolérance d'immobilisation est compatible avec la précision et la dynamique de régulation de l'axe.
 - Exécuter un POWER ON.
 Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante sans POWER ON :
 - Surveillances de mouvement intégrées : au moyen du Terminal Module 54F (TM54F) ou de PROFIsafe.
 - Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : au moyen du tableau de commande machine uniquement en mode test de réception.
 Remarque :
 SI : Safety Integrated
 SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / SBH : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)
 Voir aussi : p9530

201708 **<Emplacement>SI Motion P1 (CU): STOP C déclenché**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : STOP2
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)
Cause : L'entraînement est immobilisé par un STOP C (freinage suivant la rampe de descente ARR3).
 Après écoulement du délai paramétré, "Arrêt de fonctionnement sûr" (SOS) est activé.
 Causes possibles :
 - Demande d'arrêt par la commande de niveau supérieur
 - Réaction consécutive à la signalisation C01714 "SI Motion CU: Vitesse limitée sûre dépassée".
 - Réaction consécutive à la signalisation C01715 "SI Motion CU: Position limitée sûre dépassée".
 - Réaction consécutive à la signalisation C01716 "SI Motion CU: Tolérance pour sens de déplacement sûr dépassée".
 Voir aussi : p9552 (SI Motion Tmp de transition de STOP C à SOS (AFS) (Control Unit))

Remède :

- Supprimer la cause du défaut au niveau de la commande.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01714/C01715/C01716 en instance.

Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :

- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine

Remarque :

SI : Safety Integrated

SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / SBH : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)

201709 **<Emplacement>SI Motion P1 (CU): STOP D déclenché**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : L'entraînement est immobilisé par un STOP D (freinage sur la trajectoire).
Après écoulement du délai paramétré, "Arrêt de fonctionnement sûr" (SOS) est activé.
Causes possibles :

- Demande d'arrêt par la commande de niveau supérieur
- Réaction consécutive à la signalisation C01714 "SI Motion CU: Vitesse limitée sûre dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C01715 "SI Motion CU: Position limitée sûre dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C01716 "SI Motion CU: Tolérance pour sens de déplacement sûr dépassée".

Voir aussi : p9553 (SI Motion Tmp de transition de STOP D à SOS (AFS) (Control Unit))

Remède :

- Supprimer la cause du défaut au niveau de la commande.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01714/C01715/C01716 en instance.

Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :

- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine

Remarque :

SI : Safety Integrated

SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / SBH : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)

201710 **<Emplacement>SI Motion P1 (CU): STOP E déclenché**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : L'entraînement est immobilisé par un STOP E (mouvement de retrait).
Après écoulement du délai paramétré, "Arrêt de fonctionnement sûr" (SOS) est activé.
Causes possibles :

- Demande d'arrêt par la commande de niveau supérieur
- Réaction consécutive à la signalisation C01714 "SI Motion CU: Vitesse limitée sûre dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C01715 "SI Motion CU: Position limitée sûre dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C01716 "SI Motion CU: Tolérance pour sens de déplacement sûr dépassée".

Voir aussi : p9554 (SI Motion Tmp de transition de STOP E à SOS (AFS) (Control Unit))

Remède :

- Supprimer la cause du défaut au niveau de la commande.
 - Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01714/C01715/C01716 en instance.
- Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :
- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
 - Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine

Remarque :

SI : Safety Integrated

SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / SBH : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)

201711 **<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Défaut dans un canal de surveillance**

Valeur de %1

signalisation :

Objet HLA_828

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :

Lors de la comparaison croisée des deux canaux de surveillance, l'entraînement a constaté une divergence entre les données d'entrée ou les résultats de surveillance et a déclenché un STOP F. Une des surveillances ne fonctionne plus de façon fiable, c'est-à-dire qu'un fonctionnement sûr n'est plus assuré.

Si une fonction de surveillance au moins est active, la signalisation C01701 "SI Motion: STOP B déclenché" est générée en fin de temporisation paramétrée.

La valeur de signalisation ayant provoqué le STOP F est indiquée dans r9725.

Si l'entraînement est utilisé avec SINUMERIK, les valeurs de signalisation sont décrites dans le message 27001 de SINUMERIK, à l'exception des valeurs de signalisation suivantes, qui ne peuvent survenir qu'avec SINAMICS :

1007 : Communication incorrecte avec l'API (signe de vie)

1008 : Communication incorrecte avec l'API (CRC)

Les valeurs de signalisation décrites ci-après concernent la comparaison croisée entre les deux canaux de surveillance (fonctions de sécurité intégrées à l'entraînement).

Les valeurs de signalisation peuvent également survenir dans les cas suivants, lorsque la cause nommée explicitement ne s'applique pas :

- Tps cyc. paramétrés différemment (p9500/p9300 ou p9511/p9311).

- Temps de cycle trop rapides (p9500/p9300, p9511/p9311)

- Pour les valeurs de signalisation 3, 44 ... 57, 232 et les systèmes à un capteur, des valeurs de capteur ont été paramétrées différemment (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326).

- Erreur de synchronisation

Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :

0 à 999 : N° du paramètre objet de la comparaison croisée et origine du défaut.

Les valeurs de signalisation non listées ci-après sont réservées au diagnostic d'erreur interne Siemens.

0 : Arrêt demandé par l'autre canal de surveillance.

1 : Représentation de l'état des fonctions de surveillance SOS, SLS ou SLP (liste de résultats 1) (r9710[0], r9710[1]).

2 : Représentation de l'état de la fonction de surveillance SCA ou n < nx (liste de résultats 2) (r9711[0], r9711[1]).

3 : La différence de la mesure de position (r9713[0/1]) entre les deux canaux de surveillance est supérieure à la plage de tolérance paramétrée dans p9542/p9342. Lorsque la synchronisation de la mesure est débloquée (p9501.3/p9301.3), la différence de la vitesse (basée sur la mesure de position) dépasse à la plage de tolérance paramétrée dans p9549/p9349.

4 : Synchronisation de la comparaison croisée des données entre les deux canaux incorrecte

5 : Déblocage des fonctions (p9501/p9301). Temps de cycle de surveillance Safety Integrated trop faible (p9500/p9300).

6 : Valeur limite pour SLS1 (p9531[0]/p9331[0]).

7 : Valeur limite pour SLS2 (p9531[1]/p9331[1]).

8 : Valeur limite pour SLS3 (p9531[2]/p9331[2]).

9 : Valeur limite pour SLS4 (p9531[3]/p9331[3]).

10 : Tolérance d'immobilisation (p9530/p9330).

11 : Seuil supérieur pour SLP1 (p9534[0]/p9334[0]).

12 : Seuil inférieur pour SLP1 (p9535[0]/p9335[0]).

13 : Seuil supérieur pour SLP2 (p9534[1]/p9334[1]).

14 : Seuil inférieur pour SLP2 (p9535[1]/p9335[1]).

31 : Tolérance de position (p9542/p9342) ou (p9549/p9349) quand la synchronisation de la mesure est débloquée (p9501.3/p9301.3).

32 : Tolérance de position pour prise de référence sûre (p9544/p9344).

33 : Temps de commutation de vitesse (p9551/p9351).

35 : Temporisation de STOP A (p9556/p9356).

36 : Temps de contrôle de STO (p9557/p9357).

37 : Temps de transition de STOP C vers SOS (p9552/p9352).

38 : Temps de transition de STOP D vers SOS (p9553/p9353).

39 : Temps de transition de STOP E vers SOS (p9554/p9354).

40 : Réaction sur stop avec SLS (p9561/p9361).

41 : Réaction sur stop pour SLP1 (p9562[0]/p9362[0]).

42 : Vitesse de coupure STO (p9560/p9360).

43 : Test mémoire Réaction sur stop (STOP A).

44 ... 57 : Général

Cause possible 1 (à la mise en service ou pour modification de paramètres)

La valeur de tolérance pour la fonction de surveillance est différente entre les deux canaux de surveillance.

Cause possible 2 (en service)

Les valeurs limite sont basées sur la mesure actuelle (r9713[0/1]). S'il existe un écart entre les mesures sûres des deux canaux de surveillance, les valeurs limite à la distance définie sont également différentes (correspond à la valeur de signalisation 3). Ceci peut être constaté en contrôlant les positions réelles sûres.

44 : Mes. de pos. (r9713[0/1]) + val. lim. SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

45 : Mes. de pos. (r9713[0/1]) - val. lim. SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

46 : Mes. de pos. (r9713[0/1]) + val. lim. SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

47 : Mes. de pos. (r9713[0/1]) - val. lim. SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

48 : Mes. de pos. (r9713[0/1]) + val. lim. SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

49 : Mes. de pos. (r9713[0/1]) - val. lim. SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

50 : Mes. de pos. (r9713[0/1]) + val. lim. SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

51 : Mes. de pos. (r9713[0/1]) - val. lim. SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

52 : Position d'immobilisation + Tolérance (p9530/9330).

53 : Position d'immobilisation - Tolérance (p9530/9330).

54 : Mesure de position (r9713[0/1]) + valeur limite nx (p9546/p9346) * Tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300) + tolérance (p9542/p9342).

55 : Mesure de position (r9713[0/1]) + valeur limite nx (p9546/p9346) * Tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

56 : Mesure de position (r9713[0/1]) - valeur limite nx (p9546/p9346) * Tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

57 : Mesure de position (r9713[0/1]) - valeur limite nx (p9546/p9346) * Tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300) - tolérance (p9542/p9342).

58 : Requête d'immobilisation courante.

75 : Limite de vitesse nx (p9546, p9346).

Si la fonction "n < nx: Hystérésis et filtrage" (p9501.16 = 1) est déblocquée, cette valeur de signalisation est également affichée quand la tolérance d'hystérésis diffère (p9547/p9347).

76 : Réaction sur stop pour SLS1 (p9563[0]/p9363[0]).

77 : Réaction sur stop pour SLS2 (p9563[1]/p9363[1]).

78 : Réaction sur stop pour SLS3 (p9563[2]/p9363[2]).

79 : Réaction sur stop pour SLS4 (p9563[3]/p9363[3]).

81 : Tolérance de vitesse pour SAM (p9548/p9348).

82 : F-DI pour facteur de correction SLS

83 : Temporisation pour test de réception (p9558/p9358).

84 : Temps de transition STOP F (p9555/p9355).

85 : Temps de transition après défaillance bus (p9580/p9380).

86 : Identifiant système à 1 capteur (p9526/p9326).

87 : Affectation capteur 2ème canal (p9526/p9326).

89 : Fréquence limite capteur.

230 : Constante de temps de filtre pour n < nx.

231 : Tolérance d'hystérésis pour n < nx.

232 : Mesure de vitesse lissée.

233 : Val. lim. nx / Tps cyc. de surveillance Safety + tolérance d'hystérésis.

234 : Val. lim. nx / Tps cyc. de surveillance Safety.

235 : -Val. lim. nx / Tps cyc. de surveillance Safety.

236 : -Val. lim. nx / Tps cyc. de surveillance Safety - tolérance d'hystérésis.

237 : F-DO n < nx.

238 : Valeur limite de vitesse pour SAM (p9568/p9368).

243 : Configuration de fonction (p9507/p9307).

246 : Tolérance de tension Accélération (p9589/p9389).

247 : Tolérance SDI (p9564/p9364).

248 : SDI positif limite supérieure (7FFFFFFF hex).

249 : Mesure de position (r9713[0/1]) - tolérance SDI (p9564/p9364).

250 : Mesure de position (r9713[0/1]) + tolérance SDI (p9564/p9364).

251 : SDI négatif limite inférieure (80000001 hex).

252 : SDI Réaction sur stop (p9566/p9366).

253 : SDI Temporisation (p9565/p9365).

256 : Représentation de l'état des fonctions de surveillance SOS, SLS, SLP, stop pour test, SBR, SDI (liste de résultats 1 étend) (r9710).

257 : Fonctions de sécurité différentes pour les surveillances de mouvement sans sélection (p9512/p9312).

259 : Facteur de normalisation différent pour position sûre via PROFIsafe (p9574/p9374) ou télégramme PROFIsafe (p9611/p9811).

260 : Valeur modulo y compris normalisation (p9505/p9305 et p9574/p9374) pour SP avec 16 bits.

263 : Réaction sur stop pour SLP2 (p9562[1]/p9362[1]).

264 : Tolérance de position y compris normalisation (p9542/p9342 et p9574/p9374) pour SP avec 16 bits.

265 : Représentation de l'état de toutes les fonctions de modification (liste de résultats 1) (r9710).

266 : La vitesse de commutation sur SOS est différente (p9567/p9367).

267 : Le temps de transition sur SOS après l'arrêt est différent (p9569/p9369).

268 : La temporisation SLP est différente (p9577/p9377).

269 : Facteur d'augmentation de la tolérance de position lors de la commutation du réducteur (p9543/9343).

270 : Masque pour la représentation de F-DI : toutes les fonctions qui ne sont pas prises en charge / débloquées avec le paramétrage actuel (p9501/p9301, p9601/p9801 et p9506/p9306).

271 : Masque pour la représentation de F-DI : Désactivation de tous les bits pour la fonction "Commutation sûre de réducteur"

272 : Activation de la tolérance de position augmentée pour la fonction "Commutation sûre de réducteur" différente.

1000 : Timer de contrôle écoulé. Les modifications de signaux sont trop nombreuses aux entrées de sécurité.

1001 : Erreur init. timer de contrôle.

1002:

Assentiment utilisateur différent après écoulement du temporisateur.

L'assentiment utilisateur n'est pas cohérent. L'état de l'assentiment utilisateur est différent dans les deux canaux de surveillance après l'écoulement d'une période de 4 s.

1003:

Tolérance de référence dépassée.

L'assentiment utilisateur étant activé, la différence entre le point de référence redéterminé après le démarrage (codeur absolu) ou la prise de référence (système de mesure à intervalles codés ou incrémental) et la position réelle sûre (valeur enregistrée + distance de déplacement) est supérieure à la tolérance de référence (p9544). Dans ce cas, l'assentiment utilisateur est désactivé.

1004:

Erreur de plausibilité de l'assentiment utilisateur.

1. L'assentiment utilisateur était déjà activé et l'activation a été redéclenchée. Dans ce cas, l'assentiment utilisateur est désactivé.

2. L'assentiment utilisateur a été activé alors que l'axe n'était pas encore référencé.

1005: STO déjà actif lors de la sélection du stop pour test.

1011 : Etat test réception différent entre canaux de surveillance.

1012 : Défaut plausibilité val. réelle capteur.

1015 : Le temps de commutation du réducteur (bit 27 dans le télégramme PROFIsafe) dépasse 2 min.

1020 : Panne de la communication cyclique entre canaux de surveillance.

1021 : Panne de la communication cyclique entre canal de surveillance et Sensor Module.

1022 : Erreur de signe de vie pour canal de surveillance 1 du capteur DRIVE-CLiQ.

1023 : Erreur lors des tests d'efficacité dans le capteur DRIVE-CLiQ.

1024 : Erreur de signe de vie pour capteur HTL/TTL.

1032 : Erreur de signe de vie pour canal de surveillance 2 du capteur DRIVE-CLiQ.

1033 : Erreur à la vérification de l'offset entre POS1 et POS2 pour canal de surveillance 1 du capteur DRIVE-CLiQ CU.

1034 : Erreur à la vérification de l'offset entre POS1 et POS2 pour canal de surveillance 2 du capteur DRIVE-CLiQ CU.

1039 : Débordement lors du calcul de la position.

5000 ... 5140:

Valeurs de signalisation PROFIsafe

Pour ces valeurs de signalisation, des signaux de commande de sécurité (Failsafe Values) sont transmis aux fonctions de sécurité.

5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140 : Erreur logicielle interne (uniquement pour diagnostic d'erreur interne à Siemens).

5012 : Défaut init. pilote PROFIsafe.

5013 : Le résultat de l'initialisation diffère sur les deux contrôleurs.

5022 : Erreur à l'évaluation des paramètres de sécurité. Les valeurs des paramètres de sécurité transférés ne correspondent pas aux valeurs attendues dans le pilote PROFIsafe.

5025 : Le résultat du paramétrage de sécurité diffère sur les deux contrôleurs.

5026 : Erreur CRC pour les paramètres de sécurité. La valeur CRC transférée des paramètres de sécurité ne correspond pas à la valeur calculée dans PST.

5065 : Erreur de communication à la réception du télégramme PROFIsafe.

5066 : Erreur de surveillance temporelle à la réception du télégramme PROFIsafe.

6000 ... 6166:

Valeurs de signalisation PROFIsafe (pilote PROFIsafe pour PROFIBUS DP V1/V2 et PROFINET).

Pour ces valeurs de signalisation, des signaux de commande de sécurité (Failsafe Values) sont transmis aux fonctions de sécurité.

La signification des différentes valeurs de signalisation est décrite dans le défaut Safety F01611.

7000 : Différence de la position sûre supérieure à la tolérance paramétrée (p9542/p9342).

7001 : Valeur de normalisation trop faible pour la position sûre dans la représentation 16 bits (p9574/p9374).

7002 : Comptage de cycles pour la transmission de la position sûre différent dans les deux canaux de surveillance.

Voir aussi : p9555, r9725

Remède :

De façon générale :

La cohérence entre les temps de cycle de surveillance des deux canaux et les types d'axe doit être vérifiée et, le cas échéant, rétablie. Si l'erreur persiste, l'accroissement des temps de cycle de surveillance peut remédier au problème.

Valeur de signalisation = 0 :

- Aucun défaut n'a été constaté dans ce canal de surveillance. Voir la signalisation de défaut de l'autre canal de surveillance (sur HM: C30711).

Valeur de signalisation = 3 :

Phase de mise en service :

- L'évaluation du capteur pour le canal principal ou le deuxième canal n'est pas réglée correctement --> corriger l'évaluation du capteur.

En fonctionnement :

- Contrôle de la structure mécanique et des signaux de capteur.

Valeur de signalisation = 4 :

- L'égalité des temps de cycle de surveillance des deux canaux doit être vérifiée et, le cas échéant, rétablie. En combinaison avec la valeur de signalisation 5 de l'autre canal de surveillance (si HM: C30711), des temps de cycle de surveillance supérieurs doivent être réglés.

Valeur de signalisation = 11 ... 14 :

- Les valeurs limites dans p9534/p9334 ou p9535/p9335 sont différentes ou trop élevées. Corriger les valeurs.

Valeur de signalisation = 232 :

- Augmenter la tolérance d'hystérésis (p9547/p9347). Eventuellement régler un filtrage supérieur (p9545/p9345).

Valeur de signalisation = 1 ... 999 :

- Si la valeur de signalisation est listée sous "Cause" : vérifier les paramètres ayant fait l'objet d'une comparaison croisée et auxquels se rapporte la valeur de signalisation.

- Copier les paramètres Safety Integrated.

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

- Mettre à niveau le logiciel du Hydraulic Module.

- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

- Correction de l'évaluation du capteur. Les valeurs réelles diffèrent en raison de défauts mécaniques (courroie, accostage d'une butée mécanique, usure et réglage trop serré de la fenêtre, défaut de capteur...).

Remarque :

Avec la version de firmware SINAMICS ≥ 4.7 , la liste CCD augmente en réglant p9567 > 0 . En cas de version de firmware non compatible de SINUMERIK, cela peut générer un défaut lors de la comparaison croisée de données (indiqué avec la valeur de signalisation ≥ 237). Le cas échéant, il convient de régler p9567 = 0 ou de mettre à niveau la version de firmware de SINUMERIK.

Valeur de signalisation = 1000 :

- Contrôler le signal correspondant à l'entrée de sécurité (problèmes de contact).

Valeur de signalisation = 1001 :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

- Mettre à niveau le logiciel du Hydraulic Module.

- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de signalisation = 1002 :

- Effectuer un acquittement sûr, activer l'assentiment utilisateur simultanément (en l'espace de 4 s) sur les deux canaux de surveillance.

Valeur de signalisation = 1003 :

- Contrôler la mécanique de l'axe. Le cas échéant, l'axe a été déplacé à l'état hors tension et la dernière position réelle enregistrée ne correspond plus à la nouvelle position réelle au démarrage suivant.

- Augmenter la tolérance pour la comparaison des mesures lors de la prise de référence (p9544).

Contrôler ensuite les mesures, effectuer un POWER ON et réactiver l'assentiment utilisateur.

Valeur de signalisation = 1004 :

Pour 1 : Effectuer un acquittement sûr. Réactiver l'assentiment utilisateur.

Pour 2 : Effectuer un acquittement sûr. Activer l'assentiment utilisateur seulement une fois l'axe référencé.

Valeur de signalisation = 1005 : vérification des conditions pour la désélection de STO.

Valeur de signalisation = 1007 :

- Vérifier le bon état de fonctionnement de l'API (état Run, programme de base).

Valeur de signalisation = 1008 :

- Vérifier que des zones d'adressage incorrectes ou qui se chevauchent ne sont pas réglées dans le paramètre machine SINUMERIK MD10393.

Valeur de signalisation = 1011 :

- Pour le diagnostic, voir les paramètres (r9571).

Valeur de signalisation = 1012 :

- Mettre à niveau la version du firmware du Sensor Module vers une version plus récente.
- Pour un système à un capteur : vérifier la concordance des paramètres de capteur (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- Pour les systèmes à 1 ou 2 capteurs : pour copier correctement les paramètres de capteur de p04xx, p9700 = 46 et p9701 = 172 doivent être réglés.
- Pour les capteurs DQI : le cas échéant, mettre à niveau le firmware de la Control Unit sur une version pour laquelle le capteur DQI est validé.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Exécuter un POWER ON pour tous les composants (mise hors/sous tension) ou un démarrage à chaud (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Remplacer le matériel.

Valeur de signalisation = 1020, 1021, 1024 :

- Vérifier la liaison de communication.
- Régler des temps de cycle de surveillance supérieurs (p9500, p9511).
- Exécuter un POWER ON pour tous les composants (mise hors/sous tension) ou un démarrage à chaud (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Remplacer le matériel.

Valeur de signalisation = 1033 :

- Le cas échéant, mettre à niveau le firmware de la Control Unit sur une version pour laquelle le capteur DQI est validé.

Valeur de signalisation = 1039 :

- Vérification des facteurs de conversion tels que le pas de vis mère ou les rapports de transmission.

Valeur de signalisation = 1041 :

- Contrôler si le courant moteur est suffisamment élevé (>r9785[0]).
- Réduire le courant minimal (p9588).
- Sur les moteurs synchrones, augmenter la valeur absolue de p9783.
- Vérifier si la fonction "Mode régulation avec injection de signal HF" est activée (p1750.5 = 1) et la désactiver, le cas échéant.

Valeur de signalisation = 1042 :

- Augmenter le temps de montée/descente du générateur de rampe (p1120/p1121).
- Contrôler le réglage correct de la régulation de courant/vitesse (courant générateur de couple/champ et la mesure de vitesse ne doivent pas osciller).
- Réduire la dynamique de la consigne.
- Vérifier les valeurs de courant et de tension et régler le comportement de la régulation de façon à ce que celles-ci soient supérieures à 3 % des caractéristiques nominales du variateur en fonctionnement ou en cas de défaut.
- Augmenter le courant minimal (p9588/p9388).

Valeur de signalisation = 1043 :

- Augmenter la tolérance de tension (p9589).
- Augmenter le temps de montée/descente du générateur de rampe (p1120/p1121).
- Contrôler le réglage correct de la régulation de courant/vitesse (courant générateur de couple/champ et la mesure de vitesse ne doivent pas osciller).
- Réduire la dynamique de la consigne.

Valeur de signalisation = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140 :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Hydraulic Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

- Remplacer la CU.
- Valeur de signalisation = 5012 :
 - Vérifier le réglage de l'adresse PROFIsafe de la Control Unit (p9610) et du Hydraulic Module (p9810). L'adresse PROFIsafe ne doit être ni 0 ni FFFF !
- Valeur de signalisation = 5013, 5025 :
 - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
 - Vérifier le réglage de l'adresse PROFIsafe de la Control Unit (p9610) et du Hydraulic Module (p9810).
 - Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Hydraulic Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Valeur de signalisation = 5022 :
 - Vérifier le réglage des valeurs des paramètres de sécurité sur l'esclave PROFIsafe (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).
- Valeur de signalisation = 5026 :
 - Vérifier et actualiser les valeurs des paramètres de sécurité et le CRC calculé du paramètre de sécurité (CRC1) sur l'esclave PROFIsafe.
- Valeur de signalisation = 5065 :
 - Vérifier la configuration et la communication sur l'esclave PROFIsafe (n° courant / CRC).
 - Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_WD_Time sur l'esclave PROFIsafe et, le cas échéant, l'augmenter.
 - Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Hydraulic Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Valeur de signalisation = 5066 :
 - Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_WD_Time sur l'esclave PROFIsafe et, le cas échéant, l'augmenter.
 - Evaluer les informations de diagnostic dans l'hôte de sécurité.
 - Contrôler la connexion PROFIsafe.
- Valeur de signalisation = 6000 ... 6999 :

Voir la description des valeurs de signalisation pour le défaut Safety Integrated F01611.
- Valeur de signalisation = 7000 :
 - Augmenter la tolérance paramétrée (p9542/p9342).
 - Déterminer la position réelle de la CU (r9713[0]) et du second canal r9713[1] et vérifier la plausibilité de la différence.
 - Réduire la différence de position réelle de la CU (r9713[0]) et du second canal r9713[1] pour un système bi-capteur.
- Valeur de signalisation = 7001 :
 - Augmenter la valeur de normalisation pour la position sûre dans la représentation 16 bits (p9574/p9374).
 - Le cas échéant réduire la plage de déplacement.
- Valeur de signalisation = 7002 :
 - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
 - Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Hydraulic Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :
 - Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
 - Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine
- Voir aussi : p9300, p9500

201711	<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Défaut dans un canal de surveillance
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :

Lors de la comparaison croisée des deux canaux de surveillance, l'entraînement a constaté une divergence entre les données d'entrée ou les résultats de surveillance et a déclenché un STOP F. Une des surveillances ne fonctionne plus de façon fiable, c'est-à-dire qu'un fonctionnement sûr n'est plus assuré.

Si une fonction de surveillance au moins est active, la signalisation C01701 "SI Motion: STOP B déclenché" est générée en fin de temporisation paramétrée.

La valeur de signalisation ayant provoqué le STOP F est indiquée dans r9725.

Si l'entraînement est utilisé avec SINUMERIK, les valeurs de signalisation sont décrites dans le message 27001 de SINUMERIK, à l'exception des valeurs de signalisation suivantes, qui ne peuvent survenir qu'avec SINAMICS :

1007 : Communication incorrecte avec l'API (signe de vie)

1008 : Communication incorrecte avec l'API (CRC)

Les valeurs de signalisation décrites ci-après concernent la comparaison croisée entre les deux canaux de surveillance (fonctions de sécurité intégrées à l'entraînement).

Les valeurs de signalisation peuvent également survenir dans les cas suivants, lorsque la cause nommée explicitement ne s'applique pas :

- Tps cyc. paramétrés différemment (p9500/p9300 ou p9511/p9311).

- Types d'axes paramétrés différemment (p9502/p9302)

- Temps de cycle trop rapides (p9500/p9300, p9511/p9311)

- Pour les valeurs de signalisation 3, 44 ... 57, 232 et les systèmes à un capteur, des valeurs de capteur ont été paramétrées différemment (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326).

- Erreur de synchronisation

Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :

0 à 999 : N° du paramètre objet de la comparaison croisée et origine du défaut.

Les valeurs de signalisation non listées ci-après sont réservées au diagnostic d'erreur interne Siemens.

0 : Arrêt demandé par l'autre canal de surveillance.

1 : Représentation de l'état des fonctions de surveillance SOS, SLS ou SLP (liste de résultats 1) (r9710[0], r9710[1]).

2 : Représentation de l'état de la fonction de surveillance SCA ou n < nx (liste de résultats 2) (r9711[0], r9711[1]).

3 : La différence de la mesure de position (r9713[0/1]) entre les deux canaux de surveillance est supérieure à la plage de tolérance paramétrée dans p9542/p9342. Lorsque la synchronisation de la mesure est débloquée (p9501.3/p9301.3), la différence de la vitesse (basée sur la mesure de position) dépasse à la plage de tolérance paramétrée dans p9549/p9349.

4 : Synchronisation de la comparaison croisée des données entre les deux canaux incorrecte

5 : Déblocage des fonctions (p9501/p9301). Temps de cycle de surveillance Safety Integrated trop faible (p9500/p9300).

6 : Valeur limite pour SLS1 (p9531[0]/p9331[0]).

7 : Valeur limite pour SLS2 (p9531[1]/p9331[1]).

8 : Valeur limite pour SLS3 (p9531[2]/p9331[2]).

9 : Valeur limite pour SLS4 (p9531[3]/p9331[3]).

10 : Tolérance d'immobilisation (p9530/p9330).

11 : Seuil supérieur pour SLP1 (p9534[0]/p9334[0]).

12 : Seuil inférieur pour SLP1 (p9535[0]/p9335[0]).

13 : Seuil supérieur pour SLP2 (p9534[1]/p9334[1]).

14 : Seuil inférieur pour SLP2 (p9535[1]/p9335[1]).

31 : Tolérance de position (p9542/p9342) ou (p9549/p9349) quand la synchronisation de la mesure est débloquée (p9501.3/p9301.3).

32 : Tolérance de position pour prise de référence sûre (p9544/p9344).

33 : Temps de commutation de vitesse (p9551/p9351).

35 : Temporisation de STOP A (p9556/p9356).

36 : Temps de contrôle de STO (p9557/p9357).

37 : Temps de transition de STOP C vers SOS (p9552/p9352).

38 : Temps de transition de STOP D vers SOS (p9553/p9353).

39 : Temps de transition de STOP E vers SOS (p9554/p9354).

40 : Réaction sur stop avec SLS (p9561/p9361).

41 : Réaction sur stop pour SLP1 (p9562[0]/p9362[0]).

42 : Vitesse de coupure STO (p9560/p9360).

43 : Test mémoire Réaction sur stop (STOP A).

44 ... 57 : Général

Cause possible 1 (à la mise en service ou pour modification de paramètres)

La valeur de tolérance pour la fonction de surveillance est différente entre les deux canaux de surveillance.

Cause possible 2 (en service)

Les valeurs limite sont basées sur la mesure actuelle (r9713[0/1]). S'il existe un écart entre les mesures sûres des deux canaux de surveillance, les valeurs limite à la distance définie sont également différentes (correspond à la valeur de signalisation 3). Ceci peut être constaté en contrôlant les positions réelles sûres.

44 : Mes. de pos. (r9713[0/1]) + val. lim. SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

45 : Mes. de pos. (r9713[0/1]) - val. lim. SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

46 : Mes. de pos. (r9713[0/1]) + val. lim. SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

47 : Mes. de pos. (r9713[0/1]) - val. lim. SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

48 : Mes. de pos. (r9713[0/1]) + val. lim. SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

49 : Mes. de pos. (r9713[0/1]) - val. lim. SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

50 : Mes. de pos. (r9713[0/1]) + val. lim. SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

51 : Mes. de pos. (r9713[0/1]) - val. lim. SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

52 : Position d'immobilisation + Tolérance (p9530/9330).

53 : Position d'immobilisation - Tolérance (p9530/9330).

54 : Mesure de position (r9713[0/1]) + valeur limite nx (p9546/p9346) * Tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300) + tolérance (p9542/p9342).

55 : Mesure de position (r9713[0/1]) + valeur limite nx (p9546/p9346) * Tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

56 : Mesure de position (r9713[0/1]) - valeur limite nx (p9546/p9346) * Tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300).

57 : Mesure de position (r9713[0/1]) - valeur limite nx (p9546/p9346) * Tps cyc. de surveillance Safety (p9500/p9300) - tolérance (p9542/p9342).

58 : Requête d'immobilisation courante.

75 : Limite de vitesse nx (p9546, p9346).

Si la fonction "n < nx: Hystérésis et filtrage" (p9501.16 = 1) est déblocuée, cette valeur de signalisation est également affichée quand la tolérance d'hystérésis diffère (p9547/p9347).

76 : Réaction sur stop pour SLS1 (p9563[0]/p9363[0]).

77 : Réaction sur stop pour SLS2 (p9563[1]/p9363[1]).

78 : Réaction sur stop pour SLS3 (p9563[2]/p9363[2]).

79 : Réaction sur stop pour SLS4 (p9563[3]/p9363[3]).

80 : Valeur modulo pour SP pour axes rotatifs (p9505/p9305).

81 : Tolérance de vitesse pour SAM (p9548/p9348).

82 : F-DI pour facteur de correction SLS

83 : Temporisation pour test de réception (p9558/p9358).

84 : Temps de transition STOP F (p9555/p9355).

85 : Temps de transition après défaillance bus (p9580/p9380).

86 : Identifiant système à 1 capteur (p9526/p9326).

87 : Affectation capteur 2ème canal (p9526/p9326).

89 : Fréquence limite capteur.

230 : Constante de temps de filtre pour n < nx.

231 : Tolérance d'hystérésis pour n < nx.

232 : Mesure de vitesse lissée.

233 : Val. lim. nx / Tps cyc. de surveillance Safety + tolérance d'hystérésis.

234 : Val. lim. nx / Tps cyc. de surveillance Safety.

235 : -Val. lim. nx / Tps cyc. de surveillance Safety.

236 : -Val. lim. nx / Tps cyc. de surveillance Safety - tolérance d'hystérésis.

237 : F-DO n < nx.

238 : Valeur limite de vitesse pour SAM (p9568/p9368).

239 : Accélération pour SBR (p9581/p9381 et p9583/p9383).

240 : Inverse de l'accélération pour SBR (p9581/p9381 et p9583/p9383).

241 : Temporisation pour SBR (p9582/p9382).

242 : Safety Integrated sans capteur (p9506/p9306).

243 : Configuration de fonction (p9507/p9307).

- 244 : Acquisition de mesure sans capteur Temps de filtre (p9587/p9387).
- 245 : Courant minimal Acquisition de mesure sans capteur (p9588/p9388).
- 246 : Tolérance de tension Accélération (p9589/p9389).
- 247 : Tolérance SDI (p9564/p9364).
- 248 : SDI positif limite supérieure (7FFFFFFF hex).
- 249 : Mesure de position (r9713[0/1]) - tolérance SDI (p9564/p9364).
- 250 : Mesure de position (r9713[0/1]) + tolérance SDI (p9564/p9364).
- 251 : SDI négatif limite inférieure (80000001 hex).
- 252 : SDI Réaction sur stop (p9566/p9366).
- 253 : SDI Temporisation (p9565/p9365).
- 254 : Réglage de la temporisation d'évaluation pour l'acquisition de mesure après déblocage des impulsions (p9586/p9386).
- 255 : Réglage comportement pendant suppression des impulsions (p9509/p9309).
- 256 : Représentation de l'état des fonctions de surveillance SOS, SLS, SLP, stop pour test, SBR, SDI (liste de résultats 1 étend) (r9710).
- 257 : Fonctions de sécurité différentes pour les surveillances de mouvement sans sélection (p9512/p9312).
- 258 : Tolérance aux erreurs Acquisition de mesure sans capteur (p9585/p9385).
- 259 : Facteur de normalisation différent pour position sûre via PROFIsafe (p9574/p9374) ou télégramme PROFIsafe (p9611/p9811).
- 260 : Valeur modulo y compris normalisation (p9505/p9305 et p9574/p9374) pour SP avec 16 bits.
- 261 : Facteur de normalisation différent pour l'accélération pour SBR.
- 262 : Facteur de normalisation différent pour la valeur inverse de l'accélération pour SBR.
- 263 : Réaction sur stop pour SLP2 (p9562[1]/p9362[1]).
- 264 : Tolérance de position y compris normalisation (p9542/p9342 et p9574/p9374) pour SP avec 16 bits.
- 265 : Représentation de l'état de toutes les fonctions de modification (liste de résultats 1) (r9710).
- 266 : La vitesse de commutation sur SOS est différente (p9567/p9367).
- 267 : Le temps de transition sur SOS après l'arrêt est différent (p9569/p9369).
- 268 : La temporisation SLP est différente (p9577/p9377).
- 269 : Facteur d'augmentation de la tolérance de position lors de la commutation du réducteur (p9543/p9343).
- 270 : Masque pour la représentation de F-DI : toutes les fonctions qui ne sont pas prises en charge / débloquées avec le paramétrage actuel (p9501/p9301, p9601/p9801 et p9506/p9306).
- 271 : Masque pour la représentation de F-DI : Désactivation de tous les bits pour la fonction "Commutation sûre de réducteur"
- 272 : Activation de la tolérance de position augmentée pour la fonction "Commutation sûre de réducteur" différente.
- 1000 : Timer de contrôle écoulé. Les modifications de signaux sont trop nombreuses aux entrées de sécurité.
- 1001 : Erreur init. timer de contrôle.
- 1002:
Assentiment utilisateur différent après écoulement du temporisateur.
L'assentiment utilisateur n'est pas cohérent. L'état de l'assentiment utilisateur est différent dans les deux canaux de surveillance après l'écoulement d'une période de 4 s.
- 1003:
Tolérance de référence dépassée.
L'assentiment utilisateur étant activé, la différence entre le point de référence redéterminé après le démarrage (codeur absolu) ou la prise de référence (système de mesure à intervalles codés ou incrémental) et la position réelle sûre (valeur enregistrée + distance de déplacement) est supérieure à la tolérance de référence (p9544). Dans ce cas, l'assentiment utilisateur est désactivé.
- 1004:
Erreur de plausibilité de l'assentiment utilisateur.
1. L'assentiment utilisateur était déjà activé et l'activation a été redéclenchée. Dans ce cas, l'assentiment utilisateur est désactivé.
2. L'assentiment utilisateur a été activé alors que l'axe n'était pas encore référencé.
- 1005:
- Pour surveillances sûres de mouvement sans capteur : impulsions déjà supprimées lors de la sélection du stop pour test.
- Pour surveillances sûres de mouvement avec capteur : STO déjà actif lors de la sélection du stop pour test.

1011 : Etat test réception différent entre canaux de surveillance.
 1012 : Défaut plausibilité val. réelle capteur.
 1015 : Le temps de commutation du réducteur (bit 27 dans le télégramme PROFIsafe) dépasse 2 min.
 1020 : Panne de la communication cyclique entre canaux de surveillance.
 1021 : Panne de la communication cyclique entre canal de surveillance et Sensor Module.
 1022 : Erreur de signe de vie pour canal de surveillance 1 du capteur DRIVE-CLiQ.
 1023 : Erreur lors des tests d'efficacité dans le capteur DRIVE-CLiQ.
 1024 : Erreur de signe de vie pour capteur HTL/TTL.
 1032 : Erreur de signe de vie pour canal de surveillance 2 du capteur DRIVE-CLiQ.
 1033 : Erreur à la vérification de l'offset entre POS1 et POS2 pour canal de surveillance 1 du capteur DRIVE-CLiQ CU.
 1034 : Erreur à la vérification de l'offset entre POS1 et POS2 pour canal de surveillance 2 du capteur DRIVE-CLiQ CU.
 1039 : Débordement lors du calcul de la position.
 1041 : Valeur absolue de courant trop faible (sans capteur).
 1042 : Erreur de plausibilité courant/tension.
 1043 : Trop d'actions d'accélération.
 1044 : Erreur de plausibilité Mesures de courant.
 5000 ... 5140:
 Valeurs de signalisation PROFIsafe
 Pour ces valeurs de signalisation, des signaux de commande de sécurité (Failsafe Values) sont transmis aux fonctions de sécurité.
 5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140 : Erreur logicielle interne (uniquement pour diagnostic d'erreur interne à Siemens).
 5012 : Défaut init. pilote PROFIsafe.
 5013 : Le résultat de l'initialisation diffère sur les deux contrôleurs.
 5022 : Erreur à l'évaluation des paramètres de sécurité. Les valeurs des paramètres de sécurité transférés ne correspondent pas aux valeurs attendues dans le pilote PROFIsafe.
 5025 : Le résultat du paramétrage de sécurité diffère sur les deux contrôleurs.
 5026 : Erreur CRC pour les paramètres de sécurité. La valeur CRC transférée des paramètres de sécurité ne correspond pas à la valeur calculée dans PST.
 5065 : Erreur de communication à la réception du télégramme PROFIsafe.
 5066 : Erreur de surveillance temporelle à la réception du télégramme PROFIsafe.
 6000 ... 6166:
 Valeurs de signalisation PROFIsafe (pilote PROFIsafe pour PROFIBUS DP V1/V2 et PROFINET).
 Pour ces valeurs de signalisation, des signaux de commande de sécurité (Failsafe Values) sont transmis aux fonctions de sécurité.
 La signification des différentes valeurs de signalisation est décrite dans le défaut Safety F01611.
 7000 : Différence de la position sûre supérieure à la tolérance paramétrée (p9542/p9342).
 7001 : Valeur de normalisation trop faible pour la position sûre dans la représentation 16 bits (p9574/p9374).
 7002 : Comptage de cycles pour la transmission de la position sûre différent dans les deux canaux de surveillance.
 Voir aussi : p9555, r9725

Remède :

De façon générale :

La cohérence entre les temps de cycle de surveillance des deux canaux et les types d'axe doit être vérifiée et, le cas échéant, rétablie. Si l'erreur persiste, l'accroissement des temps de cycle de surveillance peut remédier au problème.

Valeur de signalisation = 0 :

- Aucun défaut n'a été constaté dans ce canal de surveillance. Voir la signalisation de défaut de l'autre canal de surveillance (sur MM: C30711).

Valeur de signalisation = 3 :

Phase de mise en service :

- L'évaluation du capteur pour le canal principal ou le deuxième canal n'est pas réglée correctement --> corriger l'évaluation du capteur.

En fonctionnement :

- Contrôle de la structure mécanique et des signaux de capteur.

- Lorsque la régulation est paramétrée avec modulation latérale (p1802[x] = 9) : paramétrer la modulation latérale pour l'acquisition de mesure sans capteur (p9507.5 = p9307.5 = 1).

Valeur de signalisation = 4 :

- L'égalité des temps de cycle de surveillance des deux canaux doit être vérifiée et, le cas échéant, rétablie. En combinaison avec la valeur de signalisation 5 de l'autre canal de surveillance (si MM: C30711), des temps de cycle de surveillance supérieurs doivent être réglés.

Valeur de signalisation = 11 ... 14 :

- Les valeurs limites dans p9534/p9334 ou p9535/p9335 sont différentes ou trop élevées. Corriger les valeurs.

Valeur de signalisation = 232 :

- Augmenter la tolérance d'hystérésis (p9547/p9347). Eventuellement régler un filtrage supérieur (p9545/p9345).

Valeur de signalisation = 1 ... 999 :

- Si la valeur de signalisation est listée sous "Cause" : vérifier les paramètres ayant fait l'objet d'une comparaison croisée et auxquels se rapporte la valeur de signalisation.

- Copier les paramètres Safety Integrated.

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.

- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

- Correction de l'évaluation du capteur. Les valeurs réelles diffèrent en raison de défauts mécaniques (courroie, accostage d'une butée mécanique, usure et réglage trop serré de la fenêtre, défaut de capteur...).

Remarque :

Avec la version de firmware SINAMICS ≥ 4.7 , la liste CCD augmente en réglant p9567 > 0 . En cas de version de firmware non compatible de SINUMERIK, cela peut générer un défaut lors de la comparaison croisée de données (indiqué avec la valeur de signalisation ≥ 237). Le cas échéant, il convient de régler p9567 = 0 ou de mettre à niveau la version de firmware de SINUMERIK.

Valeur de signalisation = 1000 :

- Contrôler le signal correspondant à l'entrée de sécurité (problèmes de contact).

Valeur de signalisation = 1001 :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.

- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de signalisation = 1002 :

- Effectuer un acquittement sûr, activer l'assentiment utilisateur simultanément (en l'espace de 4 s) sur les deux canaux de surveillance.

Valeur de signalisation = 1003 :

- Contrôler la mécanique de l'axe. Le cas échéant, l'axe a été déplacé à l'état hors tension et la dernière position réelle enregistrée ne correspond plus à la nouvelle position réelle au démarrage suivant.

- Augmenter la tolérance pour la comparaison des mesures lors de la prise de référence (p9544).

Contrôler ensuite les mesures, effectuer un POWER ON et réactiver l'assentiment utilisateur.

Valeur de signalisation = 1004 :

Pour 1 : Effectuer un acquittement sûr. Réactiver l'assentiment utilisateur.

Pour 2 : Effectuer un acquittement sûr. Activer l'assentiment utilisateur seulement une fois l'axe référencé.

Valeur de signalisation = 1005 :

- Pour les surveillances sûres de mouvement sans capteur : vérification des conditions pour le déblocage des impulsions.
- Pour les surveillances sûres de mouvement avec capteur : vérification des conditions pour la désélection de STO.

Remarque :

Pour un Power Module, le stop pour test doit toujours être exécuté lors du déblocage des impulsions (que ce soit avec ou sans capteur).

Valeur de signalisation = 1007 :

- Vérifier le bon état de fonctionnement de l'API (état Run, programme de base).

Valeur de signalisation = 1008 :

- Vérifier que des zones d'adressage incorrectes ou qui se chevauchent ne sont pas réglées dans le paramètre machine SINUMERIK MD10393.

Valeur de signalisation = 1011 :

- Pour le diagnostic, voir les paramètres (r9571).

Valeur de signalisation = 1012 :

- Mettre à niveau la version du firmware du Sensor Module vers une version plus récente.
- Pour un système à un capteur : vérifier la concordance des paramètres de capteur (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- Pour les systèmes à 1 ou 2 capteurs : pour copier correctement les paramètres de capteur de p04xx, p9700 = 46 et p9701 = 172 doivent être réglés.
- Pour les capteurs DQI : le cas échéant, mettre à niveau le firmware de la Control Unit sur une version pour laquelle le capteur DQI est validé.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Exécuter un POWER ON pour tous les composants (mise hors/sous tension) ou un démarrage à chaud (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Remplacer le matériel.

Valeur de signalisation = 1020, 1021, 1024 :

- Vérifier la liaison de communication.
- Régler des temps de cycle de surveillance supérieurs (p9500, p9511).
- Exécuter un POWER ON pour tous les composants (mise hors/sous tension) ou un démarrage à chaud (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Remplacer le matériel.

Valeur de signalisation = 1033 :

- Le cas échéant, mettre à niveau le firmware de la Control Unit sur une version pour laquelle le capteur DQI est validé.

Valeur de signalisation = 1039 :

- Vérification des facteurs de conversion tels que le pas de vis mère ou les rapports de transmission.

Valeur de signalisation = 1041 :

- Contrôler si le courant moteur est suffisamment élevé (>r9785[0]).
- Réduire le courant minimal (p9588).
- Sur les moteurs synchrones, augmenter la valeur absolue de p9783.
- Vérifier si la fonction "Mode régulation avec injection de signal HF" est activée (p1750.5 = 1) et la désactiver, le cas échéant.

Valeur de signalisation = 1042 :

- Augmenter le temps de montée/descente du générateur de rampe (p1120/p1121).
- Contrôler le réglage correct de la régulation de courant/vitesse (courant générateur de couple/champ et la mesure de vitesse ne doivent pas osciller).
- Réduire la dynamique de la consigne.
- Vérifier les valeurs de courant et de tension et régler le comportement de la régulation de façon à ce que celles-ci soient supérieures à 3 % des caractéristiques nominales du variateur en fonctionnement ou en cas de défaut.
- Augmenter le courant minimal (p9588/p9388).

Valeur de signalisation = 1043 :

- Augmenter la tolérance de tension (p9589).
- Augmenter le temps de montée/descente du générateur de rampe (p1120/p1121).
- Contrôler le réglage correct de la régulation de courant/vitesse (courant générateur de couple/champ et la mesure de vitesse ne doivent pas osciller).
- Réduire la dynamique de la consigne.

Valeur de signalisation = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140 :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer la CU.

Valeur de signalisation = 5012 :

- Vérifier le réglage de l'adresse PROFIsafe de la Control Unit (p9610) et du Motor Module (p9810). L'adresse PROFIsafe ne doit être ni 0 ni FFFF !

Valeur de signalisation = 5013, 5025 :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Vérifier le réglage de l'adresse PROFIsafe de la Control Unit (p9610) et du Motor Module (p9810).
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.

Valeur de signalisation = 5022 :

- Vérifier le réglage des valeurs des paramètres de sécurité sur l'esclave PROFIsafe (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).

Valeur de signalisation = 5026 :

- Vérifier et actualiser les valeurs des paramètres de sécurité et le CRC calculé du paramètre de sécurité (CRC1) sur l'esclave PROFIsafe.

Valeur de signalisation = 5065 :

- Vérifier la configuration et la communication sur l'esclave PROFIsafe (n° courant / CRC).
- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_WD_Time sur l'esclave PROFIsafe et, le cas échéant, l'augmenter.
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.

Valeur de signalisation = 5066 :

- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre de sécurité F_WD_Time sur l'esclave PROFIsafe et, le cas échéant, l'augmenter.
- Evaluer les informations de diagnostic dans l'hôte de sécurité.
- Contrôler la connexion PROFIsafe.

Valeur de signalisation = 6000 ... 6999 :

Voir la description des valeurs de signalisation pour le défaut Safety Integrated F01611.

Valeur de signalisation = 7000 :

- Augmenter la tolérance paramétrée (p9542/p9342).
- Déterminer la position réelle de la CU (r9713[0]) et du second canal r9713[1] et vérifier la plausibilité de la différence.
- Réduire la différence de position réelle de la CU (r9713[0]) et du second canal r9713[1] pour un système bi-capteur.

Valeur de signalisation = 7001 :

- Augmenter la valeur de normalisation pour la position sûre dans la représentation 16 bits (p9574/p9374).
- Le cas échéant réduire la plage de déplacement.

Valeur de signalisation = 7002 :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.

Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :

- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine

Voir aussi : p9300, p9500

201712

<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Défaut lors du traitement E/S de sécurité (F-IO)

Valeur de
signalisation :

%1

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Lors de la comparaison croisée des deux canaux de surveillance, l'entraînement a constaté une divergence entre les paramètres ou les résultats du traitement E/S de sécurité (F-IO) et a déclenché un STOP F. Une des surveillances ne fonctionne plus de façon fiable, c'est-à-dire qu'un fonctionnement sûr n'est plus assuré. La signalisation Safety C01711 avec la valeur de signalisation 0 est affichée de plus en raison d'un STOP F. Si au moins une fonction de surveillance est active, la signalisation Safety C01701 "SI Motion: STOP B déclenché" est générée après écoulement de la temporisation paramétrée. Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) : Numéro du paramètre ayant fait l'objet d'une comparaison croisée et généré cette signalisation. 1 : SI Incohérence Délai de timeout Entrées (p10002, p10102). 2 : SI Acquittement événement interne Borne d'entrée (p10006, p10106). 3 : SI STO Borne d'entrée (p10022, p10122). 4 : SI SS1 Borne d'entrée (p10023, p10123). 5 : SI SS2 Borne d'entrée (p10024, p10124). 6 : SI SOS Borne d'entrée (p10025, p10125). 7 : SI SLS Borne d'entrée (p10026, p10126). 8 : SI SLS_Limite(1) Borne d'entrée (p10027, p10127). 9 : SI SLS_Limite(2) Borne d'entrée (p10028, p10128). 10 : SI Safe State Sélection des signaux (p10039, p10139). 11 : SI F-DI Mode d'entrée (p10040, p10140). 12 : SI F-DO 0 Sources de signaux (p10042, p10142). 13 : Etat divergent des sources de signaux statiques inactives (p10006, p10022 ... p10031). 14 : SI Incohérence Délai de timeout Sorties (p10002, p10102). 15 : SI Acquittement Événement interne (p10006, p10106). 16 : SI Test sonde Signalisation en retour Sélection Mode test pour stop pour test (p10046, p10146, p10047, p10147). 17 : SI Temps d'attente pour stop pour test sur DO (p10001). 18 ... 25 : SI Test sonde Signalisation en retour (p10046, p10146, p10047, p10147). Etat attendu du signal de relecture interne formé par le mode de stop pour test sélectionné. 26 ... 33 : SI Test sonde Signalisation en retour (p10046, p10146, p10047, p10147). Etat attendu du signal de relecture externe formé par le mode de stop pour test sélectionné. 34 ... 41 : SI Test sonde Signalisation en retour (p10046, p10146, p10047, p10147). Etat attendu du deuxième signal de relecture interne formé par le mode de stop pour test sélectionné. 42 : Donnée interne pour le traitement du deuxième signal de relecture interne formé par le mode sélectionné pour le stop pour test (p10047, p10147). 43 : Donnée interne pour le traitement du signal de relecture interne formé par le mode sélectionné pour le stop pour test (p10047, p10147). 44 : Donnée interne pour le traitement du signal de relecture externe formé par le mode sélectionné pour le stop pour test (p10047, p10147). 45 : Donnée interne pour l'état de réinitialisation du module de stop pour test en fonction des paramètres du stop pour test. 46 : SI Entrées TOR Temporisation anti-rebond (p10017, p10117). 47 : Sélection F-DI pour PROFIsafe (p10050, p10150). 48 : Masque des F-DI utilisées (p10006, p10022 ... p10031). 49 : SI SDI positif Borne d'entrée (p10030, p10130). 50 : SI SDI négatif Borne d'entrée (p10031, p10131). 51 : SI SLP Borne d'entrée (p10032, p10132). 52 : SI SLP Sélection Borne d'entrée (p10033, p10133). 53 : Donnée interne pour logique de dégagement (p10009, p100109). 54 : SI F-DI pour dégagement SLP (p10009, p100109).

- Remède :**
- Vérifier le paramétrage des paramètres concernés et les corriger, le cas échéant.
 - Assurer l'égalité par la copie des données SI sur le deuxième canal, puis effectuer un test de réception.
 - Contrôler l'égalité des temps de cycle de surveillance dans p9500 et p9300.

Remarque :

Cette signalisation peut être acquittée via F-DI ou PROFIsafe.

Voir aussi : p9300, p9500

201714 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Vitesse limitée sûre dépassée

Valeur de %1

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : L'entraînement s'est déplacé à une vitesse supérieure à la limite spécifiée (p9531). L'entraînement est immobilisé selon la réaction sur stop configurée (p9563).

Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :

100 : SLS1 dépassée

200 : SLS2 dépassée

300 : SLS3 dépassée

400 : SLS4 dépassée

1000 : Fréquence limite de capteur dépassée.

- Remède :**
- Vérifier le programme de déplacement sur la commande.
 - Vérifier les valeurs limites pour SLS et les adapter si nécessaire (p9531).
- Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :
- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
 - Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine
- Remarque :
- SI : Safety Integrated
- SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre) / SG : Safely reduced speed (Vitesse réduite sûre)
- Voir aussi : p9531, p9563

201715 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Position limitée sûre dépassée

Valeur de %1

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : L'axe a dépassé une position paramétrée surveillée par la fonction "SLP".

Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :

10 : SLP1 non respecté.

20 : SLP2 non respecté.

- Remède :**
- Vérifier le programme de déplacement sur la commande.
 - Vérifier les limites de la fonction "SLP" et les adapter si nécessaire (p9534, p9535).
- Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine
- Remarque :
- SI : Safety Integrated
- SLP : Safely-Limited Position (Position limitée sûre) / SE : Safe software limit switches (Fin de course logiciel sûr)
- Voir aussi : p9534, p9535

201716	<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Tolérance pour sens de déplacement sûr dépassée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La tolérance pour la fonction "Sens de déplacement sûr" a été dépassée. L'entraînement est immobilisé par la réaction sur stop configurée (p9566). Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) : 0 : La tolérance pour la fonction "Sens de déplacement sûr positif" a été dépassée. 1 : La tolérance pour la fonction "Sens de déplacement sûr négatif" a été dépassée.
Remède :	- Vérifier le programme de déplacement sur la commande. - Vérifier la tolérance pour la fonction "SDI" et l'adapter si nécessaire (p9564). Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante : - Désélectionner puis re-sélectionner la fonction "SDI". - Effectuer un acquittement sûr via F-DI ou PROFIsafe. Remarque : SDI : Safe Direction (Sens de déplacement sûr) SI : Safety Integrated Voir aussi : p9564, p9565, p9566
201730	<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Taux de référence pour vitesse limitée sûre dynamique non valide
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Le taux de référence transmis est négatif. Un taux de référence est utilisé pour la formation d'une valeur limite de vitesse référencée sur la base de la grandeur de référence "Valeur limite de vitesse SLS1" (p9531[0]). L'entraînement est immobilisé selon la réaction sur stop configurée (p9563[0]). Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) : Taux de référence demandé non valide.
Remède :	Corriger la donnée d'entrée S_SLS_LIMIT_REEL dans le télégramme PROFIsafe. Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante : - Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe - Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine Remarque : SI : Safety Integrated SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre) / SG : Safely reduced speed (Vitesse réduite sûre)
201745	<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Vérifier le couple de freinage pendant l'essai de freinage
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	POWER ON (IMMEDIAT)

Cause : La normalisation du couple de freinage a été modifiée pour l'essai de freinage au moyen du paramètre p2003.
Il faut effectuer un nouveau test de réception pour l'essai de freinage. Il permettra de constater si l'essai de freinage est encore effectué avec le couple de freinage correct.

Remède : - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- En cas d'utilisation de l'essai de freinage, répéter le test de réception pour un essai de freinage sûr.
Voir aussi : p2003

201750 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): défaut matériel capteur sûr

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Le capteur utilisé pour la surveillance sûre de mouvement signale un défaut matériel.
Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :
Mot d'état de capteur 1, mot d'état de capteur 2 qui ont déclenché la signalisation.

Remède : - Vérifier le raccordement du capteur.
- Remplacer le capteur.
Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :
- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine.
Remarque concernant le remplacement du capteur pour un moteur non Siemens :
Pour l'acquittement de cette signalisation Safety, le numéro de série du capteur doit être copié.
Ceci peut être effectué via p0440 = 1 ou p1990 = 1.

201751 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Test d'efficacité - défaut matériel capteur sûr

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Le capteur DRIVE-CLiQ utilisé pour les surveillances sûres de mouvement signale une erreur lors des tests d'efficacité.
Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : - Vérifier le raccordement du capteur.
- Remplacer le capteur.
Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :
- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine

201752 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Position de référence incorrecte

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La position de référence transmise est incorrecte
 Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :
 1 : La reprise directe de la position de référence (p9573=89) n'est pas possible.
 2 : La reprise de la position de référence dans le déplacement n'est pas possible.

Remède :

- Sortir l'axe / le capteur du stationnement.
- Acquitter le défaut capteur.
- Désactiver la commutation des rapports de réduction.
- Lors du référencement via Safety Control Channel (SCC), débloquer la fonction "Référencement via SCC" (p9501.27/9301.27).

Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :

- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe

201780 **<Emplacement>SBT Frein serré lors de la sélection**

Valeur de signalisation : Les freins suivants sont serrés : %1 bin

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Lors de la sélection de l'essai de freinage ou au démarrage de l'essai de freinage, tous les freins n'étaient pas desserrés.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
 Bit 0 = 1 :
 Le frein interne est serré.
 Bit 1 = 1 :
 Le frein externe est serré (p10230.5, p10235.5, p10202).
 Remarque :
 cette alarme est également signalée lorsqu'il n'y a pas de frein configuré dans p10202.
 SBT: Safe Brake Test (essai de freinage sûr)
 Voir aussi : p10202, p10230, p10235

Remède : Desserrer tous les freins et répéter la sélection de l'essai de freinage (p10230.0, p10235.0).

201781 **<Emplacement>SBT Temps de desserrage du frein dépassé**

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le temps maximal (11 s) pour le desserrage du frein pendant l'essai de freinage a été dépassé.
 Causes possibles :
 - L'entraînement est passé en mode défaut pendant l'essai de freinage ce qui a entraîné le serrage du frein par l'entraînement.
 - Pour un frein externe, la signalisation en retour "Frein serré" a été signalée trop longtemps (p10230.5, p10235).
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
 Bit 0 = 1 :
 Impossible de desserrer le frein interne.
 Bit 1 = 1 :
 Impossible de desserrer le frein externe.
 Remarque :
 SBT: Safe Brake Test (essai de freinage sûr)

Remède :

- Effectuer un acquittement sûr.
- Relancer l'essai de freinage (p10230.1, p10235.1).

Voir aussi : p10230, p10235

201782 <Emplacement>SBT Essai de freinage Commande défectueuse

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : L'essai de freinage a été interrompu pour cause de commande défectueuse.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
 Valeur d'alarme 0 :
 L'essai de freinage a été interrompu à cause d'une erreur (temps de desserrage de frein ou temps de serrage de frein dépassé).

Bit 0 :
 L'essai de freinage sûr a été interrompu en raison de la réinitialisation de la sélection de l'essai de freinage.

Bit 1 :
 L'essai de freinage sûr a été interrompu en raison de la réinitialisation du démarrage de l'essai de freinage.

Bit 2 :
 Le frein qui a été sélectionné lors du démarrage de l'essai de freinage n'est pas configuré dans p10202.
 Lors du démarrage de l'essai de freinage par la sélection du stop pour test, le frein 1 n'est pas configuré comme frein interne.

Il y a une erreur de configuration de l'essai de freinage. Dans ce cas, l'alarme A01785 est également générée.

Remarque :
 SBT: Safe Brake Test (essai de freinage sûr)
 Voir aussi : p10202 (SI Motion SBT Frein Sélection)

Remède :

- Vérifier le paramétrage de l'essai de freinage (p10202).
- Vérifier si l'alarme A01785 est présente et traiter celle-ci le cas échéant.
- Effectuer un acquittement sûr.
- Le cas échéant redémarrer l'essai de freinage.

201783 <Emplacement>SBT Temps de serrage du frein dépassé

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le temps maximal (11 s) pour le serrage du frein pendant l'essai de freinage a été dépassé.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
 Bit 0 = 1 :
 Impossible de serrer le frein interne.

Bit 1 = 1 :
 Impossible de serrer le frein externe.

Remarque :
 SBT: Safe Brake Test (essai de freinage sûr)

- Remède :**
- Lors de l'utilisation d'un frein externe, vérifier si la signalisation en retour "Frein serré" est correctement connectée au mot de commande de l'essai de freinage (p10230.5, p10235.5).
 - Lors de l'utilisation d'un frein interne avec signalisation en retour externe, vérifier si la signalisation en retour est correctement connectée à la commande de frein étendue.
 - Effectuer un acquittement sûr.
 - Relancer l'essai de freinage (p10230.1, p10235.1).

201784 <Emplacement>SBT Essai de freinage interrompu avec erreur

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : L'essai de freinage sûr a été interrompu à cause d'une erreur.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :

Bit 17 = 1 : erreur dans la séquence de l'essai de freinage (voir bit 0 ... 10 pour la cause).

Bit 18 = 1 : le frein interne est serré. Il doit être desserré lors de l'essai du frein externe (p10202).

Bit 19 = 1 : le frein externe est serré. Il doit être desserré lors de l'essai du frein interne (p10202).

Bit 20 = 1 : tous les freins ne sont pas desserrés (p10202).

Bit 21 = 1 : position de l'axe non valide pendant l'essai de freinage en raison d'axe en stationnement.

Bit 22 = 1 : erreur logicielle interne.

Bit 23 = 1 : la plage de positions de l'axe autorisée avec un frein serré n'a pas été respectée (p10212/ p10222).

Bit 24 = 1 : le frein interne testé a été desserré pendant l'essai de freinage actif.

Bit 25 = 1 : le frein externe testé a été desserré pendant l'essai de freinage actif.

Bit 26 = 1 : pendant l'essai de freinage actif, le couple d'essai est passé en dehors de la bande de tolérance (20 %).

Cause pour valeur d'alarme bit 17 :

Bit 0 = 1 : fonctionnement non débloqué (r0899.2 = 0) lors de la sélection de l'essai de freinage.

Bit 1 = 1 : une erreur externe s'est produite (p. ex. essai de freinage démarré interrompu par l'utilisateur).

Bit 2 = 1 : un frein est serré lors de la sélection de l'essai de freinage.

Bit 3 = 1 : un frein est serré lors de la détermination du couple résistant.

Bit 4 = 1 : une erreur avec une réaction sur stop (p. ex. ARRET1, ARRET2 ou ARRET3) s'est produite.

Bit 5 = 1 : la consigne de vitesse de l'axe est trop élevée lors de la sélection de l'essai de freinage.

Bit 6 = 1 : la vitesse réelle (r0063) de l'axe est trop élevée (p. ex. le frein ne tient pas pendant l'essai de freinage).

Bit 7 = 1 : mode incorrect dans le régulateur de vitesse (p. ex. régulation de vitesse sans capteur ou mode U/f).

Bit 8 = 1 : régulation non débloquée ou générateur de fonction actif.

Bit 9 = 1 : régulation ne commute pas en essai de freinage (p. ex. car il n'y a pas de régulation de vitesse PI paramétrée).

Bit 10 = 1 : la limite de couple est atteinte (r1407.7, r1408.8).

Remarque :

SBT: Safe Brake Test (essai de freinage sûr)

- Remède :**
- Eliminer la cause de l'erreur.
 - Effectuer un acquittement sûr.
 - Le cas échéant redémarrer l'essai de freinage.

Concernant bit 17 = 1 avec bit 6 = 1 ou bit 23 = 1 :

si le réglage du temps de serrage du frein à l'arrêt du moteur (p1217) est trop faible, le frein est serré trop tard lors du démarrage de l'essai de freinage. Le temps de serrage du frein doit être adapté (p1217).

201785 <Emplacement>SBT Essai de freinage Erreur de configuration

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Erreur lors du paramétrage de l'essai de freinage.
 L'essai de freinage ne peut pas être démarré ou ne peut pas être démarré sans erreur dans cette configuration.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 1:
 Aucune fonction de surveillance de mouvement n'a été débloquée.
 2:
 Deux freins internes ont été configurés (p10202).
 4:
 Aucun frein n'a été configuré (p10202).
 8:
 L'essai de freinage est configuré pour un frein interne mais la commande sûre de frein n'est pas débloquée (p9602/p9802).
 16:
 L'essai de freinage sûr et Safety Integrated sans capteur sont débloqués simultanément (p9306/p9506). Ceci n'est pas autorisé.
 32:
 L'essai de freinage sûr et la commande Vector U/f sont débloqués. L'essai de freinage sûr n'est pas possible dans ce type de régulation.
 Remarque :
 SBT: Safe Brake Test (essai de freinage sûr)

Remède : Vérifier le paramétrage de l'essai de freinage.

201786 <Emplacement>SCC Source de signal modifiée

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La source de signal dans p10235 ou p10250 a été modifiée.
 La nouvelle source de signal est immédiatement effective.
 Remarque :
 SCC : Safety Control Channel
 Voir aussi : p10235, p10250

Remède : Acquitter l'erreur.

201787 <Emplacement>SBT Type de moteur différent

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le type de moteur (p10204) réglé pour l'essai de freinage sûr ne correspond pas au type de moteur (r0108.12) réglé via le module de fonction.

Remède : Adapter le type de moteur réglé pour l'essai de freinage sûr.
 Remarque :
 Tous les paramètres pour l'essai de freinage sûr dont l'unité dépend du type de moteur doivent être contrôlés.
 Voir aussi : p10204, p10209

201788	<Emplacement>Stop pour test automatique: attente désélection STO via SMM
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La fonction STO est sélectionnée via Safety Integrated Extended Functions ou une signalisation Safety Integrated est présente qui a déclenché le STO. Le stop pour test automatique n'a pas pu être encore exécuté depuis le démarrage. Une fois STO désélectionné, le stop pour test automatique est effectué.
Remède :	Désélectionner STO via Safety Extended Functions. Éliminer la cause pour la signalisation Safety présente et acquitter le défaut.
201789	<Emplacement>Stop test auto et essai de freinage non autorisés lors de la sélection du stop pour test
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le paramétrage du stop pour test automatique (p9507.6/p9307.6) et de l'essai de freinage lors de la sélection du stop pour test (p10203 = 2) est interdit. Le stop pour test n'est pas exécuté automatiquement pendant le démarrage.
Remède :	- Corriger le paramétrage. - Régler le paramètre p10203 sur une valeur différente de 2 ou désactiver le stop pour test automatique. Remarque : Pour exécuter le stop pour test automatique, un démarrage à chaud ou un POWER ON est nécessaire.
201794	<Emplacement>SI MOTION: Contrôler la valeur modulo pour la position sûre via PROFIsafe
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le paramétrage de la valeur modulo pour la position sûre via PROFIsafe (p9505) peut entraîner un échelon de la mesure de position lors du dépassement de la plage pouvant être représentée. Plage pouvant être représentée : - Valeur 32 bits : +/-2048 tours - Valeur 16 bits : +/-2048 tours (en fonction de p9574)

Remède : Corriger le paramétrage.
 Régler p9505 à une valeur égale à 2^n tours et égale à des tours entiers (c'est-à-dire des multiples de 360 °).
 Remarque :
 Cette alarme peut être masquée si l'échelon éventuel de la mesure de position pour l'application concernée est tolérable ou que celui-ci ne présente pas de problème du fait par ex. que la plage modulo paramétrée s'adapte "en valeurs quasi-entières" dans la plage représentable de +/-2048 tours.
 Toutefois, elle ne doit pas être présente lors du reparamétrage de l'alarme sur "NO REPORT". Par conséquent, la séquence suivante est requise pour le reparamétrage :
 - corriger p9505 à " 2^n ".
 - Changer le paramétrage de l'alarme à l'aide de p2118 et p2119.
 - Régler à nouveau p9505 sur la valeur souhaitée.

201795 **<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Temps d'attente écoulé après avoir quitté la suppression sûre des impulsions**

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : L'acquisition de mesure sans capteur pour les fonctions étendues sans sélection n'a pas pu être activée pendant le temps d'attente de 5 secondes après avoir quitté la suppression sûre des impulsions.
 Le système est repassé à l'état "Suppression sûre des impulsions".
Remède : - Contrôler les déblocages manquants qui empêchent une mise en service de la régulation d'entraînement (r0046).
 - Analyser et éliminer les signalisations de défaut éventuellement présentes pour l'acquisition de mesure sans capteur.

201796 **<Emplacement>SI P1 (CU): Attente communication**

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : L'entraînement attend l'établissement de la communication pour l'exécution des fonctions de sécurité.
 Remarque :
 Dans cet état, STO est actif.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 1 : Attente de l'établissement de la communication avec SINUMERIK.
 2 : Attente de l'établissement de la communication avec TM54F.
 3 : Attente de l'établissement de la communication avec l'hôte de sécurité PROFIsafe.

Remède : Si le message ne disparaît pas au bout d'un certain temps, il faut procéder aux vérifications suivantes en fonction de la communication :

Communication avec SINUMERIK :

- Vérifier des autres signalisations présentes sur la communication PROFIBUS et éliminer leur cause.
- Vérifier l'affectation correcte des axes sur la commande de niveau supérieur aux entraînements du groupe d'entraînement.
- Vérifier et, le cas échéant, activer le déblocage des fonctions de surveillance sûre de mouvement pour les axes correspondants sur la commande de niveau supérieur.

Communication avec TM54F :

- Vérifier des autres signalisations présentes sur la communication DRIVE-CLiQ avec TM54F et éliminer leur cause.
- Vérifier le réglage de p10010. Tous les objets entraînement commandés par le TM54F doivent être listés.

Pour la communication avec l'hôte de sécurité PROFIsafe :

- Analyser les autres signalisations présentes concernant la communication PROFIsafe.
- Vérifier l'état de fonctionnement de l'hôte de sécurité.
- Vérifier la liaison de communication avec l'hôte de sécurité.
- Vérifier la liaison de communication avec le Motor Module / Hydraulic Module. Il convient de s'assurer que le Motor Module / Hydraulic Module est raccordé lors du démarrage de la Control Unit et qu'il est mis sous tension au plus tard en même temps que la Control Unit. Dans le cas contraire, lors d'un enfichage ou d'une mise sous tension ultérieure du Motor Module / Hydraulic Module, un POWER ON doit être effectué sur la Control Unit.

Voir aussi : p9601, p9801, p10010

201797 **<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Axe sans référencement sûr**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La position d'immobilisation mise en mémoire avant la coupure ne coïncide pas avec la position réelle constatée à la mise en marche.

 Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :

 1 : axe non référencé comme sûr.

 2 : il manque l'assentiment de l'utilisateur.

Remède : Si un référencement sûr n'est pas possible, l'utilisateur doit donner son assentiment pour la nouvelle position via une touche logicielle. La position est ainsi déclarée sûre.

 Remarque :

 SI : Safety Integrated

201798 **<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Stop pour test en cours**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Le stop pour test est actif.

Remède : Non nécessaire.

 La signalisation est supprimée à la fin du stop pour test.

 Remarque :

 SI : Safety Integrated

201799	<Emplacement>SI Motion P1 (CU): Mode test de réception actif
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Le mode test de réception est actif. Cela signifie que : - La limitation de consigne de vitesse est désactivée (r9733). - Les fins de course standard sont désactivés pendant le test de réception de la fonction SLP (SE) (en cas de PoS interne, sinon via r10234). - Fonctions de sécurité avec SINUMERIK : durant les tests de réception, les signalisations POWER ON des fonctions de surveillance sûre de mouvement peuvent être acquittées avec les possibilités d'acquittement de la commande.
Remède :	Non nécessaire. La signalisation est supprimée en quittant le mode de test de réception. Remarque : SI : Safety Integrated SLP : Safely-Limited Position (Position limitée sûre) / SE : Safe software limit switches (Fin de course logiciel sûr)
201800	<Emplacement>DRIVE-CLiQ: Configuration/matériel défectueux
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2) Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, STOP2) Hla: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Une erreur s'est produite sur la connexion DRIVE-CLiQ. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 100 ... 107: La communication via le connecteur DRIVE-CLiQ X100 ... X107 n'est pas passée en mode cyclique. La cause peut être un montage défectueux ou une configuration entraînant un timing de bus impossible. 10: Perte de la connexion DRIVE-CLiQ Le débranchement du câble du DRIVE-CLiQ de la CU ou un court-circuit sur un moteur avec DRIVE-CLiQ peut être à l'origine du défaut. Cette erreur est acquittable uniquement en cas de communication cyclique. 11: Erreurs répétées lors de l'identification de la liaison. Cette erreur est acquittable uniquement en cas de communication cyclique. 12: Une liaison a été détectée, mais l'échange de l'identification de station ne fonctionne pas. La cause est vraisemblablement un composant défectueux. Cette erreur est acquittable uniquement en cas de communication cyclique.

Remède :

Valeur de défaut = 100 ... 107 :

- S'assurer que les versions de firmware sont identiques dans les composants DRIVE-CLiQ.
- Eviter les topologies longues pour des temps de cycle courts du régulateur de courant.

Valeur de défaut = 10 :

- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ sur la CU.
- Supprimer un éventuel court-circuit sur un moteur avec DRIVE-CLiQ.
- Exécuter un POWER ON.

Valeur de défaut = 11 :

- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.

Valeur de défaut = 12 :

- Remplacer le composant concerné.

201839 <Emplacement>Diagnostic DRIVE-CLiQ: Défaut de câble vers constituant

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le compteur d'erreurs (r9936[0...199]) pour la surveillance des connexions/câbles DRIVE-CLiQ a augmenté.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Numéro de composant.
 Remarque :
 Le numéro de composant indique le composant dont le câble d'alimentation venant de la Control Unit est perturbé.
 L'alarme disparaît automatiquement après 5 sec, si aucune autre erreur de transmission n'est survenue.
 Voir aussi : r9936 (DRIVE-CLiQ Diagnostic Compteur d'erreurs Connexion)

Remède :

- Contrôler le câble DRIVE-CLiQ correspondant.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.

201840 <Emplacement>SMI: un composant sans paramètres moteur a été trouvé

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un SMI/DQI sans paramètres moteur a été trouvé (par ex. SMI installé en tant que pièce de rechange).
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Numéro de composant provenant de la topologie prescrite.

Remède :

1. Recharger les données SMI/DQI (paramètres moteur/codeur) à partir de la sauvegarde (p4690, p4691).
2. Exécuter un POWER ON de ce composant (mise hors/sous tension).

Remarque :

DQI : DRIVE-CLiQ Sensor Integrated
 SMI : SINAMICS Sensor Module Integrated

Voir aussi : p4690 (Remplacement de SMI Numéro de composant), p4691 (Remplacement de SMI Sauvegarder/charger données)

201900 <Emplacement>PB/PN: Télégramme de configuration incorrect

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un contrôleur essaie d'établir une liaison au moyen d'un télégramme de configuration incorrect.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

1:

Etablissement de connexions vers un nombre d'objets entraînement supérieur à celui configuré dans le variateur. Les objets entraînement pour l'échange de données process et leur ordre sont définis dans p0978.

2:

Trop grand nombre de mots de données PZD en sortie ou en entrée pour un objet entraînement. Le nombre de PZD possibles pour un objet entraînement est spécifié par le nombre d'indices dans r2050/p2051.

3:

Nombre d'octets impair en entrée ou en sortie.

4:

Paramètres de réglage pour la synchronisation non acceptés. Pour de plus amples informations, voir A01902.

211:

Bloc de paramétrage inconnu.

223:

L'isochronisme pour l'interface PZD paramétrée dans p8815[0] n'est pas admissible.

Plusieurs interfaces PZD sont utilisées de manière isochrone.

253:

PN Shared Device : configuration mixte de PROFIsafe et PZD non autorisée.

254:

PN Shared Device : double affectation d'un emplacement/sous-emplacement non autorisée.

255:

PN : l'objet entraînement configuré et l'objet entraînement présent ne concordent pas.

500:

Configuration PROFIsafe inadmissible pour l'interface paramétrée dans p8815[1].

Plusieurs interfaces PZD sont utilisées avec PROFIsafe.

501:

Paramètre PROFIsafe incorrect (par ex. F_Dest).

502:

Télégramme PROFIsafe incompatible.

503:

Connexion PROFIsafe est refusée tant qu'il n'y a pas de connexion isochrone (p8969).

Autres valeurs :

Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : Vérifier la configuration du bus côté maître et côté esclave.
 Valeur d'alarme = 1, 2 :
 - Vérifier la liste des objets entraînement avec échange de données process (p0978).
 Remarque :
 Le réglage p0978[x] = 0 permet d'exclure de l'échange de données process tous les objets entraînement spécifiés dans la liste suivante.
 Valeur d'alarme = 2 :
 - Vérifier le nombre de mots de données en sortie et en entrée pour un objet entraînement.
 Valeur d'alarme = 211 :
 - S'assurer que version <= version en ligne.
 Valeur d'alarme = 223, 500 :
 - Vérifier le réglage dans p8839 et p8815.
 - Vérifier la présence de CBE20 enfichées mais non configurées.
 - S'assurer qu'une seule interface PZD est exploitée en mode isochrone ou avec PROFIsafe.
 Valeur d'alarme = 255 :
 - Vérifier les objets d'entraînement configurés.
 Valeur d'alarme = 501 :
 - Vérifier l'adresse PROFIsafe réglée (p9610).
 Valeur d'alarme = 502 :
 - Vérifier le télégramme PROFIsafe réglé (p60022, p9611).

201902 <Emplacement>PB/PN Fonctionnement isochrone Paramétrage illicite

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le paramétrage pour le mode isochrone est illicite.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

0 : Temps de cycle du bus Tdp < 0.5 ms.

1 : Temps de cycle du bus Tdp > 32 ms

2 : Le temps de cycle du bus Tdp n'est pas un multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de courant.

3 : Date/heure d'acquisition de la mesure Ti > temps de cycle du bus Tdp, ou Ti = 0.

4 : L'instant d'acquisition de la valeur réelle Ti n'est pas un multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de courant.

5 : Date/heure de validation de la consigne To >= temps de cycle du bus Tdp, ou To = 0.

6 : L'instant de validation de la consigne To n'est pas un multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de courant.

7 : Le temps de cycle de l'application maître Tmapc n'est pas un multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de vitesse.

8 : Réserve de bus, temps de cycle du bus Tdp - temps d'échange de données Tdx inférieur à deux temps de cycle du régulateur de courant.

10 : Date/heure de validation de la consigne To <= Temps d'échange de données Tdx + temps de cycle du régulateur de courant.

11 : Temps de cycle de l'application maître Tmapc > 14 x Tdp ou Tmapc = 0.

12 : Fenêtre de tolérance PLL Tpll_w > Tpll_w_max.

13 : Le temps de cycle du bus de Tdp n'est pas un multiple de l'ensemble des cycles de base p0110[x].

16 : Pour COMM BOARD l'instant d'acquisition de la mesure Ti est inférieur à deux périodes d'échantillonnage de courant.

Remède :

- Adapter le paramétrage du bus Tdp, Ti, To.
- Adapter la période d'échantillonnage pour le régulateur de courant ou le régulateur de vitesse.

Valeur d'alarme = 10 :

- Réduire Tdx en réduisant le nombre d'abonnés du bus ou en raccourcissant les télégrammes.

Remarque :

PB : PROFIBUS

PN : PROFINET

201903 **<Emplacement>COMM INT: Données de configuration de réception non valides**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Les paramètres de configuration de réception n'ont pas été acceptés par le groupe d'entraînement.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

Valeur de retour du contrôle des paramètres de configuration de réception.

1 : Etablissement de connexions vers un nombre d'objets entraînement supérieur à celui configuré dans le variateur. Les objets entraînement pour l'échange de données process et leur ordre sont définis dans p0978.

2 : Trop grand nombre de mots de données PZD en sortie ou en entrée pour un objet entraînement. Le nombre de PZD possibles pour un objet entraînement est spécifié par le nombre d'indices dans r2050/p2051.

3 : Nombre d'octets impair en entrée ou en sortie.

4 : Paramètres de réglage pour la synchronisation non acceptés. Pour de plus amples informations, voir A01902.

5 : Fonctionnement cyclique non actif.

501 : Paramètre PROFIsafe incorrect (par ex. F_Dest).

Autres valeurs :

Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : Contrôler les données de configuration de réception.

Valeur d'alarme = 1, 2 :

Vérifier la liste des objets entraînement avec échange de données process (p0978). Le réglage p0978[x] = 0 permet d'exclure de l'échange de données process tous les objets entraînement spécifiés dans la liste suivante.

Valeur d'alarme = 2 :

Vérifier le nombre de mots de données en sortie et en entrée pour un objet entraînement.

Valeur d'alarme = 501 :

Vérifier l'adresse PROFIsafe réglée (p9610).

201910 **<Emplacement>Bus terrain: Consigne Timeout**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
 Servo: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
 Hla: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La réception des consignes par l'interface du bus de terrain (intégrée, PROFIBUS/PROFINET/USS) est interrompue.

- Liaison avec le bus interrompue.
- Contrôleur hors tension.
- Contrôleur à l'état STOP.

Voir aussi : p2040

Remède : Assurer la liaison avec le bus et mettre le contrôleur en mode RUN.
Remarque sur la redondance des esclaves PROFIBUS :
lors du fonctionnement sur Y-Link, il faut s'assurer que le réglage "Mode alarme DP = DPV1" est présent dans le paramétrage des esclaves.

201911 **<Emplacement>PB/PN Mode isochrone Défaillance cycle**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : Infeed: ARRET1
Servo: ARRET1 (ARRET3)
Hla: ARRET1 (ARRET3)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le télégramme Global Control pour la synchronisation des cycles a fait défaut durant plusieurs cycles DP successifs en fonctionnement cyclique ou a dépassé durant plusieurs cycles successifs la grille temporelle spécifiée par le télégramme de paramétrage (voir temps de cycle du bus Tdp et Tplw).

Remède : - Contrôle du matériel de bus (câble, connecteur, résistance de terminaison, blindage, etc.).
- Vérifier si l'interruption de la communication a été de courte ou de longue durée.
- Contrôler la charge du bus ou du contrôleur (p. ex. vérifier si le temps de cycle du bus Tdp n'est pas trop court).
PB : PROFIBUS
PN : PROFINET

201912 **<Emplacement>PB/PN Mode isochrone Défaillance du signe de vie**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET1
Servo: ARRET1 (ARRET3)
Hla: ARRET1 (ARRET3)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le nombre maximal autorisé de défaillances du signe de vie du contrôleur (mode isochrone) a été dépassé en fonctionnement cyclique.

Remède : - Contrôler le matériel de bus (câbles, connecteur, résistance de terminaison, blindage, etc.).
- Corriger la connexion du signe de vie du contrôleur (p2045).
- Contrôler la transmission correcte du signe de vie par le contrôleur (ex.: générer la Trace avec Mot de cde 2.12...2.15 et le signal déclencheur Mot d'état 1.3)
- Contrôler le taux de défaillance autorisé des télégrammes (p0925).
- Contrôler la charge du bus ou du contrôleur (p. ex. vérifier si le temps de cycle du bus Tdp n'est pas trop court).
Remarque :
PB : PROFIBUS
PN : PROFINET

201913 **<Emplacement>COMM INT: Délai de timeout pour signe de vie écoulé**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : Infeed: ARRET1 (ARRET2, NEANT)
Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le délai de timeout du compteur de signe de vie s'est écoulé. La connexion de l'entraînement à la commande de niveau supérieur (SIMOTION, SINUMERIK) est interrompue pour les raisons suivantes : - La commande a été réinitialisée. - Le transfert de données vers la commande a été interrompu.
Remède :	- Attendre le redémarrage de la commande. - Rétablir le transfert de données vers la commande.

201914 <Emplacement>COMM INT: Délai de timeout pour configuration écoulé

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	Infeed: ARRET1 (ARRET2, NEANT) Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le délai de timeout pour la configuration s'est écoulé. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 0 : Le temps de transfert des paramètres de configuration de transmission est dépassé. 1 : Le temps de transfert des paramètres de configuration de réception est dépassé.
Remède :	- Acquitter les défauts présents. - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Mise à niveau du firmware. - Contacter le service d'assistance téléphonique.

201915 <Emplacement>PB/PN Mode isochrone Défaillance de signe de vie Objet entraînement 1

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Signalisation groupée pour problèmes de signe de vie du maître (mode isochrone) sur l'objet entraînement 1 (CU). Le synchronisme avec le maître est perdu lors de la mesure centrale.
Remède :	Remarque : PB : PROFIBUS PN : PROFINET

201920 <Emplacement>PROFIBUS: Interruption Communication cyclique

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La communication cyclique avec le maître PROFIBUS est interrompue.

Remède : Etablir la liaison avec PROFIBUS et activer le maître PROFIBUS en fonctionnement cyclique.
Remarque :
 En l'absence de communication avec une commande de niveau supérieur, il convient de régler p2030 = 0 pour supprimer cette signalisation.
 Voir aussi : p2030

201921 <Emplacement>PROFIBUS: Réception des consignes après objet technologique

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Les données de sortie du maître PROFIBUS (consignes) sont reçues au mauvais moment dans le cycle PROFIBUS.
Remède :
 - Vérifier la configuration du bus.
 - Vérifier paramètre pour l'isochronisme (assurer To > Tdx).
Remarque :
 To: Instant de validation de consigne
 Tdx: Temps d'échange de données

201930 <Emplacement>PB/PN Période d'échantillonnage du régulateur de courant isochrone différent

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La période d'échantillonnage du cycle des régulateurs de courant de tous les entraînements sur le mode isochrone doit être la même.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Numéro de l'objet entraînement avec une période d'échantillonnage du régulateur de vitesse différente.
Remède : Régler la période d'échantillonnage des régulateurs de courant sur la même valeur (p0115[0]).
Remarque :
 PB : PROFIBUS
 PN : PROFINET
 Voir aussi : p0115

201931 <Emplacement>PB/PN Période d'échantillonnage du régulateur de vitesse isochrone différente

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La période d'échantillonnage des régulateurs de vitesse de tous les entraînements en mode isochrone doit être la même.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Numéro de l'objet entraînement avec la période d'échantillonnage du régulateur de vitesse différente.

Remède : Régler la période d'échantillonnage des régulateurs de vitesse sur la même valeur (p0115[1]).
Remarque :
 PB : PROFIBUS
 PN : PROFINET
 Voir aussi : p0115

201932 **<Emplacement>PB/PN Isochronisme manque pour DSC**

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Aucun isochronisme ni signe de vie isochrone n'est disponible et DSC est activé.
Remarque :
 DSC : Dynamic Servo Control
 Voir aussi : p0922, p1190, p1191
Remède : Paramétrer l'isochronisme via la configuration de bus et transférer le signe de vie isochrone.
 Voir aussi : r2064 (PB/PN Diagnostic Isochronisme)

201940 **<Emplacement>PB/PN Isochronisme non atteint**

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Le bus se trouve dans l'état d'échange de données (Data Exchange) et le mode isochrone a été activé par le télégramme de paramétrage. La synchronisation sur le temps de cycle spécifié par le maître n'a pas pu être encore exécutée.
 - Le maître n'émet pas de télégramme Global Control isochrone bien que le mode isochrone ait été activé lors de la configuration du bus.
 - Le maître utilise un cycle DP isochrone différent de celui qui a été transmis à l'esclave dans le télégramme de paramétrage.
 - Impulsions débloquentes sur au moins un objet entraînement (non plus commandé par PROFIBUS/PROFINET).
Remède :
 - Vérifier l'application maître et la configuration du bus.
 - Vérifier la cohérence entre le cycle configuré pour l'esclave et le cycle réglé sur le maître.
 - S'assurer que le déblocage des impulsions ne soit présent sur aucun objet entraînement. Ne débloquent les impulsions qu'après la synchronisation des entraînements sur PROFIBUS/PROFINET
Remarque :
 PB : PROFIBUS
 PN : PROFINET

201941 **<Emplacement>PB/PN Absence de signal de cycle lors de la configuration du bus**

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Le bus se trouve dans l'état d'échange de données (Data Exchange) et le mode isochrone a été activé par le télégramme de paramétrage. Le télégramme Global Control d'isochronisme n'a pas été reçu.

Remède : Vérifier l'application maître et la configuration du bus.
Remarque :
 PB : PROFIBUS
 PN : PROFINET

201943 **<Emplacement>PB/PN Défaut du signal de cycle lors de la configuration du bus**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Le bus se trouve dans l'état d'échange de données (Data Exchange) et le mode isochrone a été activé par le télégramme de paramétrage.
 Le télégramme Global Control d'isochronisme est reçu de manière irrégulière.
 - Le maître émet un télégramme Global Control irrégulier.
 - Le maître utilise un cycle DP isochrone différent de celui qui a été transmis à l'esclave dans le télégramme de paramétrage.
Remède : - Vérifier l'application maître et la configuration du bus.
 - Vérifier la cohérence entre le cycle configuré pour l'esclave et le cycle réglé sur le maître.
Remarque :
 PB : PROFIBUS
 PN : PROFINET

201944 **<Emplacement>PB/PN Synchronisme du signe de vie non atteint**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Le bus se trouve dans l'état d'échange de données (Data Exchange) et le mode isochrone a été activé par le télégramme de paramétrage.
 La synchronisation sur le signe de vie du maître (STW2.12 ... STW2.15) n'a pas pu être encore exécutée car le signe de vie est modifié de manière différente par rapport à la grille temporelle projetée Tmapc.
Remède : - S'assurer que le maître a correctement incrémenté le signe de vie dans le temps de cycle de l'application maître Tmapc.
 - Corriger la connexion du signe de vie du maître (p2045).
Remarque :
 PB : PROFIBUS
 PN : PROFINET

201945 **<Emplacement>PROFIBUS: liaison au Publisher perturbée**
Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La liaison avec au moins un Publisher en transmission inter-esclave PROFIBUS est perturbée.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
 Bit 0 = 1 : Publisher avec adresse dans r2077[0], liaison perturbée.
 ...
 Bit 15 = 1 : Publisher avec adresse dans r2077[15], liaison perturbée.

Remède :

- Contrôler les câbles PROFIBUS.
- Effectuer la première mise en service du Publisher avec la liaison perturbée.

Voir aussi : r2077 (PROFIBUS Diagnostic Transmission inter-esclaves Adresses)

201946 **<Emplacement>PROFIBUS: liaison au Publisher interrompue**

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : Infeed: ARRET1 (ARRET2, NEANT)
Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Sur cet objet entraînement, la liaison avec au moins un Publisher en transmission inter-esclave PROFIBUS a été interrompue en fonctionnement cyclique.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1 : Publisher avec adresse dans r2077[0], liaison interrompue.
...
Bit 15 = 1 : Publisher avec adresse dans r2077[15], liaison interrompue.

Remède :

- Contrôler les câbles PROFIBUS.
- Vérifier l'état du Publisher avec la liaison interrompue.

Voir aussi : r2077 (PROFIBUS Diagnostic Transmission inter-esclaves Adresses)

201950 **<Emplacement>PB/PN Mode isochrone Synchronisation échouée**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET1 (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La synchronisation du cycle interne sur le télégramme Global Control a échoué. Le cycle interne présente un offset inattendu.

Remède : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remarque :
PB : PROFIBUS
PN : PROFINET

201951 **<Emplacement>CU SYNC: Synchronisation Temps de cycle d'application absent**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET2 (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : L'exploitation de composants DRIVE-CLiQ avec un temps de cycle d'application différent sur un connecteur DRIVE-CLiQ exige une synchronisation avec la CU. Cette synchronisation a échoué.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du composant DRIVE-CLiQ.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Remarque :

En présence d'une Controller Extension (par ex. CX32, NX10) :

Vérifier si des signalisations de défaut provenant de la Controller Extension sont présentes et les supprimer le cas échéant.

201952 **<Emplacement>CU DRIVE-CLiQ: Synchronisation de composants non prise en charge**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET2 (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La configuration de système présente exige la prise en charge de la synchronisation entre le temps de cycle de base, le temps de cycle DRIVE-CLiQ et le temps de cycle d'application par les composants DRIVE-CLiQ connectés.

Tous les composants DRIVE-CLiQ ne sont toutefois pas dotés de cette fonctionnalité.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Numéro du premier composant DRIVE-CLiQ défaillant.

Remède : Mettre à jour le firmware du composant indiqué par la valeur du défaut.

Remarque :

Le cas échéant, mettre également à jour d'autres composants dans la ligne DRIVE-CLiQ.

201953 **<Emplacement>CU SYNC: Synchronisation non achevée**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Après la mise en marche du système d'entraînement, la synchronisation entre le temps de cycle de base, le temps de cycle DRIVE-CLiQ et le temps de cycle de l'application a été commencée mais n'a pu être terminée dans le laps de temps autorisé.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

Lorsque l'erreur survient après la modification des périodes d'échantillonnage de l'entraînement, le rapport entre les périodes d'échantillonnage (p0115, p4099) et les cycles de l'entraînement (p0115) doit être réglé sur une valeur entière en présence d'un Terminal Module 31 (TM31).

201954 **<Emplacement>CU DRIVE-CLiQ: Synchronisation non réussie**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La synchronisation entre le temps de cycle de base, le temps de cycle DRIVE-CLiQ et le temps de cycle de l'application a été lancée, mais n'a pu être terminée avec succès (par ex. après la mise en marche).

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

- Remède :**
1. Eliminer la cause de défauts DRIVE-CLiQ éventuellement présents.
 2. Déclencher une nouvelle synchronisation, par ex. par les actions suivantes :
 - Retirer le maître PROFIBUS et le réinsérer.
 - Redémarrer le maître PROFIBUS.
 - Mettre la CU hors tension, puis de nouveau sous tension.
 - Effectuer une réinitialisation matérielle sur la Control Unit (touche RESET, p0972).
 - Réinitialiser les paramètres par un chargement des paramètres sauvegardés (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

201955	<Emplacement>CU DRIVE-CLiQ: Synchronisation DO non terminée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Après la mise en marche du système d'entraînement, la synchronisation entre le temps de cycle de base, le temps de cycle DRIVE-CLiQ et le temps de cycle de l'application a été commencée mais n'a pu être terminée dans le laps de temps autorisé. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	Exécuter un POWER ON de tous les composants du DO (mise hors/sous tension).

201970	<Emplacement>CBE25: Interruption Communication cyclique
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La communication cyclique avec un contrôleur PROFINET est interrompue. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Numéro de la communication interrompue.
Remède :	Etablir la liaison avec PROFINET et activer le contrôleur PROFINET en fonctionnement cyclique.

201971	<Emplacement>CBE25: Nombre maximal de contrôleurs dépassé
Valeur de signalisation :	Info 1 : %1, Info 2 : %2
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un contrôleur tente d'établir une liaison avec l'entraînement et dépasse de ce fait le nombre autorisé de connexions PROFINET. L'alarme disparaît automatiquement au bout d'environ 30 s. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = Info 1, xxxx = Info 2 Info 1 = 0 : nombre de connexions RT dépassé Info 1 > 0 : nombre de connexions IRT dépassé Info 2 : nombre de connexions autorisées
Remède :	Vérifier la configuration des contrôleurs PROFINET et le réglage de p8929.

201972	<Emplacement>PROFINET: Absence du deuxième contrôleur
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La fonction PROFINET "Shared Device" (p8929 = 2) a été activée. Mais seule la connexion à un contrôleur PROFINET est présente.
Remède :	Vérifier la configuration des contrôleurs PROFINET et le réglage de p8929.
201979	<Emplacement>PROFINET: Erreur interne lors de la transmission cyclique de données
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Les mesures et/ou consignes cycliques ne sont pas transmises à temps dans la plage de temps configurée. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	Régler correctement T_io_input ou T_io_output.
201980	<Emplacement>PN: Interruption Communication cyclique
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La communication cyclique avec un contrôleur PROFINET est interrompue. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Numéro de la communication interrompue.
Remède :	Etablir la liaison avec PROFINET et activer le contrôleur PROFINET en fonctionnement cyclique.
201981	<Emplacement>PN: Nombre maximal de contrôleurs dépassé
Valeur de signalisation :	Info 1 : %1, Info 2 : %2
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un contrôleur tente d'établir une liaison avec l'entraînement et dépasse de ce fait le nombre autorisé de connexions PROFINET. L'alarme disparaît automatiquement au bout d'environ 30 s. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = Info 1, xxxx = Info 2 Info 1 = 0 : nombre de connexions RT dépassé Info 1 > 0 : nombre de connexions IRT dépassé Info 2 : nombre de connexions autorisées
Remède :	Vérifier la configuration des contrôleurs PROFINET et le réglage de p8929.

201982	<Emplacement>PROFINET: Absence du deuxième contrôleur
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La fonction PROFINET "Shared Device" (p8929 = 2) a été activée. Mais seule la connexion à un contrôleur PROFINET est présente.
Remède :	Vérifier la configuration des contrôleurs PROFINET et le réglage de p8929.
201989	<Emplacement>PROFINET: Erreur interne lors de la transmission cyclique de données
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Les mesures et/ou consignes cycliques ne sont pas transmises à temps dans la plage de temps configurée. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	Régler correctement T_io_input ou T_io_output.
201990	<Emplacement>USS: Configuration PZD incorrecte
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La configuration des données process (PZD) pour le protocole USS est incorrecte. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 2 : Nombre de PZD (p2022) trop élevé pour le premier objet entraînement (p978[0]). Le nombre de PZD possibles pour une objet entraînement est spécifié par le nombre d'indices dans r2050/p2051.
Remède :	Valeur d'alarme = 2 : Vérification du nombre de PZD USS (p2022) et du nombre maximal de PZD (r2050/p2051) du premier objet entraînement (p0978[0]).
202000	<Emplacement>Générateur de fonction: Démarrage impossible
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le générateur de fonction est déjà démarré.

Remède : Arrêter le générateur de fonction et le redémarrer éventuellement.
Remarque :
 Réinitialiser l'alarme comme suit :
 - Eliminer les causes de cette alarme.
 - Relancer le générateur de fonction.
 Voir aussi : p4800 (Générateur de fonction Commande)

202005 <Emplacement>Générateur de fonction: L'entraînement n'existe pas

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : L'objet entraînement pour application du signal n'existe pas.
 Voir aussi : p4815 (Générateur de fonction Numéro de variateur)
Remède : Utiliser l'objet entraînement existant avec le numéro correspondant.
Remarque :
 Réinitialiser l'alarme comme suit :
 - Eliminer les causes de cette alarme.
 - Relancer le générateur de fonction.
 Voir aussi : p4815 (Générateur de fonction Numéro de variateur)

202006 <Emplacement>Générateur de fonction: Aucun entraînement spécifié pour application du signal

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Aucun entraînement n'a été indiqué dans p4815 pour application du signal.
 Voir aussi : p4815 (Générateur de fonction Numéro de variateur)
Remède : Il faut indiquer dans p4815 au moins un entraînement auquel sera appliqué le signal du GF.
Remarque :
 Réinitialiser l'alarme comme suit :
 - Eliminer les causes de cette alarme.
 - Relancer le générateur de fonction.
 Voir aussi : p4815 (Générateur de fonction Numéro de variateur)

202007 <Emplacement>Générateur de fonction: Entraînement non SERVO/VECTOR/DC_CTRL

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : L'objet entraînement spécifié pour l'application du signal n'est pas de type SERVO/VECTOR ou DC_CTRL.
 Voir aussi : p4815 (Générateur de fonction Numéro de variateur)

Remède : Utiliser un objet entraînement SERVO/VECTOR/DC_CTRL avec le numéro correspondant.

Remarque :

Réinitialiser l'alarme comme suit :

- Eliminer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202008 <Emplacement>Générateur de fonction: Entraînement indiqué plusieurs fois

Valeur de %1

signalisation :

Objet Tous les objets

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : L'objet entraînement indiqué pour l'application du signal a déjà été indiqué.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

numéro de l'objet entraînement indiqué plusieurs fois.

Remède : Indiquer un autre objet entraînement.

Remarque :

Réinitialiser l'alarme comme suit :

- Eliminer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202009 <Emplacement>Générateur de fonction: Mode de fonctionnement non autorisé

Valeur de %1

signalisation :

Objet Tous les objets

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le mode de fonctionnement défini (p1300) de l'objet entraînement n'est pas autorisé pour l'utilisation du générateur de fonction.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

Numéro de l'objet entraînement concerné.

Remède : Modifier le mode de fonctionnement pour cet objet entraînement à p1300 = 20 (régulation de vitesse sans capteur) ou p1300 = 21 (régulation de vitesse avec capteur).

Remarque :

Réinitialiser l'alarme comme suit :

- Eliminer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202010 <Emplacement>Générateur de fonction: Consigne de vitesse de l'entraînement différente de 0

Valeur de -

signalisation :

Objet Tous les objets

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La consigne de vitesse d'un entraînement indiqué pour application du signal est supérieure à la valeur définie dans p1226 pour la détection de l'immobilisation.

Remède : Mettre à 0 les consignes de vitesse de tous les entraînements indiqués pour application du signal.

Remarque :

Réinitialiser l'alarme comme suit :

- Eliminer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202011 <Emplacement>Générateur de fonction: Mesure de vitesse de l'entraînement différente de 0

Valeur de

-

signalisation :

Objet

Tous les objets

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La mesure de vitesse d'un entraînement indiqué pour application du signal est supérieure à la valeur définie dans p1226 pour la détection de l'immobilisation.

Remède : Avant le démarrage du générateur de fonction, régler les entraînements correspondants sur une vitesse nulle.

Remarque :

Réinitialiser l'alarme comme suit :

- Eliminer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202015 <Emplacement>Générateur de fonction: Absence de déblocages entraînement

Valeur de

-

signalisation :

Objet

Tous les objets

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Il manque la maîtrise de commande et/ou des déblocages sur un entraînement indiqué pour application du signal.
Voir aussi : p4815 (Générateur de fonction Numéro de variateur)

Remède : Prendre la maîtrise de commande sur l'objet entraînement spécifié et définir tous les déblocages.

Remarque :

Réinitialiser l'alarme comme suit :

- Eliminer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202016 <Emplacement>Générateur de fonction: Magnétisation en cours

Valeur de

%1

signalisation :

Objet

Tous les objets

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La magnétisation n'est pas encore terminée sur l'objet entraînement à appliquer.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'objet entraînement concerné.
Voir aussi : p4815 (Générateur de fonction Numéro de variateur)

Remède : Attendre la fin de la magnétisation du moteur (r0056.4).
Remarque :
 Réinitialiser l'alarme comme suit :
 - Relancer le générateur de fonction.
 Voir aussi : r0056

202020 <Emplacement>Générateur de fonction: Paramètre non modifiable

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Lorsqu'un générateur de fonction est activé (p4800 = 1), il n'est pas possible de modifier son paramétrage.
 Voir aussi : p4810, p4812, p4813, p4815, p4820, p4821, p4822, p4823, p4824, p4825, p4826, p4827, p4828, p4829
Remède :
 - Arrêter le générateur de fonction avant le paramétrage (p4800 = 0).
 - Démarrer éventuellement le générateur de fonction (p4800 = 1).
Remarque :
 Réinitialiser l'alarme comme suit :
 - Eliminer les causes de cette alarme.
 - Relancer le générateur de fonction.
 Voir aussi : p4800 (Générateur de fonction Commande)

202025 <Emplacement>Générateur de fonction: Durée de période trop courte

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La valeur de la durée de période est trop courte.
 Voir aussi : p4821 (Générateur de fonction Durée de période)
Remède : Vérifier et adapter la valeur pour la durée de période.
Remarque :
 Réinitialiser l'alarme comme suit :
 - Eliminer les causes de cette alarme.
 - Relancer le générateur de fonction.
 Voir aussi : p4821 (Générateur de fonction Durée de période)

202026 <Emplacement>Générateur de fonction: Largeur d'impulsion trop grande

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La largeur d'impulsion réglée est trop grande.
 La largeur d'impulsion doit être inférieure à la durée de période.
 Voir aussi : p4822 (Générateur de fonction Largeur de découpage)

Remède : Réduire la largeur d'impulsion.
Remarque :
 Réinitialiser l'alarme comme suit :
 - Eliminer les causes de cette alarme.
 - Relancer le générateur de fonction.
 Voir aussi : p4821 (Générateur de fonction Durée de période), p4822 (Générateur de fonction Largeur de découpage)

202030 <Emplacement>Générateur de fonction: Adresse physique égale à 0

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : L'adresse physique indiquée à la valeur 0.
 Voir aussi : p4812 (Générateur de fonction Adresse physique)
Remède : Donner à l'adresse physique une valeur différente de 0.
Remarque :
 Réinitialiser l'alarme comme suit :
 - Eliminer les causes de cette alarme.
 - Relancer le générateur de fonction.
 Voir aussi : p4812 (Générateur de fonction Adresse physique)

202040 <Emplacement>Générateur de fonction: Valeur d'offset illicite

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La valeur d'offset est supérieure à la valeur de la limite supérieure ou inférieure à celle de la limite inférieure.
 Voir aussi : p4826 (Générateur de fonction Offset)
Remède : Adapter la valeur d'offset en conséquence.
Remarque :
 Réinitialiser l'alarme comme suit :
 - Eliminer les causes de cette alarme.
 - Relancer le générateur de fonction.
 Voir aussi : p4826 (Générateur de fonction Offset), p4828 (Générateur de fonction Limite inférieure), p4829 (Générateur de fonction Limite supérieure)

202041 <Emplacement>Générateur de fonction: Valeur de largeur de bande illicite

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT

Cause :	La largeur de bande rapportée à la tranche de temps du générateur de fonction est réglée sur une valeur trop faible ou trop élevée. La largeur de bande est liée à la période des tranches de temps par les relations suivantes: Largeur_de_bande_max = $1 / (2 \times \text{période de tranche de temps})$ Largeur_de_bande_min = Largeur_de_bande_max / 100000 Exemple : Hypothèses: p4830 = 125 µs --> Largeur_de_bande_max = $1 / (2 \times 125 \mu s) = 4000 \text{ Hz}$ --> Largeur_de_bande_min = $4000 \text{ Hz} / 100\,000 = 0,04 \text{ Hz}$ Remarque : p4823 : Générateur de fonction Largeur de bande p4830 : Générateur de fonction Période de tranche de temps Voir aussi : p4823 (Générateur de fonction Largeur de bande), p4830 (Générateur de fonction Période de tranche de temps)
Remède :	Vérifier la valeur de la largeur de bande et l'adapter en conséquence. Remarque : Réinitialiser l'alarme comme suit : - Eliminer les causes de cette alarme. - Relancer le générateur de fonction.

202047 <Emplacement>Générateur de fonction: Période de tranche de temps non valide

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La période de tranche de temps sélectionnée ne correspond à aucune tranche de temps existante. Voir aussi : p4830 (Générateur de fonction Période de tranche de temps)
Remède :	Saisir la période d'une tranche de temps existante. Les tranches de temps peuvent être lues via p7901. Remarque : Réinitialiser l'alarme comme suit : - Eliminer les causes de cette alarme. - Relancer le générateur de fonction. Voir aussi : r7901 (Périodes d'échantillonnage)

202050 <Emplacement>Trace: Démarrage impossible

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La fonction Trace est déjà démarrée. Voir aussi : p4700 (Trace Commande)
Remède :	Arrêter la fonction Trace et la redémarrer éventuellement.

202051 <Emplacement>Trace: Enregistrement impossible en raison de la protection de savoir-faire

Valeur de signalisation :	Concerne %1
Objet entraînement :	Tous les objets

Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	L'enregistrement TRACE est impossible parce qu'au moins un signal ou signal déclencheur est soumis à la protection de savoir-faire. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1 : Enregistreur 0 2 : Enregistreur 1 3 : Enregistreurs 0 et 1 Voir aussi : p4700, p4711, p4730, p4731, p4732, p4733, p4734, p4735, p4736, p4737
Remède :	- Déverrouiller ou désactiver temporairement la protection de savoir-faire (p7766). - Ajouter le signal à la liste d'exceptions OEM (p7763, p7764). - Le cas échéant, ne pas enregistrer le signal. Voir aussi : p7763, p7764

202055 <Emplacement>Trace: Durée d'enregistrement trop courte

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La valeur de la durée d'enregistrement est trop faible. Le minimum est le double de la valeur du temps de cycle d'enregistrement. Voir aussi : p4721 (Trace Durée d'enregistrement)
Remède :	Vérifier la valeur de la durée d'enregistrement et l'adapter en conséquence.

202056 <Emplacement>Trace: Temps de cycle d'enregistrement trop court

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le temps de cycle d'enregistrement sélectionné est inférieur au temps de cycle de base 0 réglé (p0110[0]). Voir aussi : p4720 (Trace Temps de cycle d'enregistrement)
Remède :	Augmenter la valeur du temps de cycle d'enregistrement.

202057 <Emplacement>Trace: Période de tranche de temps non valide

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La période de tranche de temps sélectionnée ne correspond à aucune tranche de temps existante. Voir aussi : p4723 (Trace Période de tranche de temps)
Remède :	Saisir la période d'une tranche de temps existante. Les tranches de temps peuvent être lues via p7901. Voir aussi : r7901 (Périodes d'échantillonnage)

202058 <Emplacement>Trace: Période de tranche de temps non valide pour trace illimitée

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La période de tranche de temps sélectionnée ne peut pas être utilisée pour la trace illimitée.
Voir aussi : p4723 (Trace Période de tranche de temps)

Remède : Entrer la période d'une tranche de temps existante avec un temps de cycle ≥ 2 ms jusqu'à 4 canaux d'enregistrement par trace ou ≥ 4 ms à partir de 5 canaux d'enregistrement par trace.
Les tranches de temps peuvent être lues via p7901.
Voir aussi : r7901 (Périodes d'échantillonnage)

202059 <Emplacement>Trace: période de tranche de temps non valide pour 2 x 8 canaux d'enregistr.

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La période de tranche de temps choisie n'est pas utilisable pour plus de 4 canaux d'enregistrement.
Voir aussi : p4723 (Trace Période de tranche de temps)

Remède : Entrer la période d'une tranche de temps existante avec un temps de cycle ≥ 4 ms ou réduire le nombre de canaux d'enregistrement à 4 par trace.
Les tranches de temps peuvent être lues via p7901.
Voir aussi : p4702, r7901

202060 <Emplacement>Trace: Absence de signal à enregistrer

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : - Aucun signal à enregistrer n'a été spécifié.
- Les signaux spécifiés sont non valides.
Voir aussi : p4730, p4731, p4732, p4733

Remède : - Pas de signal à enregistrer.
- Contrôler si le signal concerné peut être enregistré par la fonction Trace.

202061 <Emplacement>Trace: Signal non val

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : - Le signal spécifié n'existe pas.
- Le signal déclaré ne peut pas être enregistré avec la fonction Trace.
Voir aussi : p4730, p4731, p4732, p4733

Remède :

- Pas de signal à enregistrer.
- Contrôler si le signal concerné peut être enregistré par la fonction Trace.

202062 <Emplacement>Trace: Signal déclencheur non valide

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :

- Aucun signal de déclenchement n'a été spécifié.
- Le signal spécifié n'existe pas.
- Le signal spécifié n'est pas un signal à virgule fixe.
- le signal déclaré ne peut pas être utilisé pour la fonction Trace comme signal déclencheur.

Voir aussi : p4711 (Trace Signal déclencheur)

Remède : Indiquer un signal déclencheur valide.

202063 <Emplacement>Trace: Type don non val

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :

Le type de données déclaré pour la sélection de signal sur l'adresse physique est non valide.

Voir aussi : p4711, p4730, p4731, p4732, p4733

Remède : Utiliser un type de données valide.

202070 <Emplacement>Trace: Paramètre non modifiable

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :

Lorsqu'une fonction Trace est activée, il n'est pas possible de modifier son paramétrage.

Voir aussi : p4700, p4710, p4711, p4712, p4713, p4714, p4715, p4716, p4720, p4721, p4722, p4730, p4731, p4732, p4733, p4780, p4781, p4782, p4783, p4789, p4795

Remède :

- Arrêter la fonction Trace avant le paramétrage.
- Eventuellement démarrer Trace.

202075 <Emplacement>Trace: Temps de déclenchement anticipé trop grand

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :

Le temps de déclenchement anticipé doit être inférieur à la valeur de la durée d'enregistrement.

Voir aussi : p4721 (Trace Durée d'enregistrement), p4722 (Trace Retard de déclenchement)

Remède : Vérifier la valeur du temps de déclenchement anticipé et l'adapter en conséquence.

202080	<Emplacement>Trace: Paramétrage supprimé suite à d'une commutation d'unité
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le paramétrage de la fonction Trace a été supprimé dans le groupe d'entraînement à la suite d'une commutation d'unité ou d'une modification des paramètres de référence.
Remède :	Relancer la fonction Trace.
202085	<Emplacement>Fonction de consignation: Paramétrage incorrect
Valeur de signalisation :	paramètre : %1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un paramétrage incorrect a été constaté au démarrage de la fonction de consignation variable. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Paramètre réglé de manière incorrecte. Voir aussi : p3290, p3291, p3292, p3293, r3294, p3295, p3296, p3297, p3298, p3299
Remède :	Corriger le paramètre et redémarrer. Remarque : L'alarme disparaît automatiquement lors de l'arrêt ou lors du démarrage réussi de la fonction de consignation variable (p3290.0).
202095	<Emplacement>MTrace 0: Activation trace multiple impossible
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Les fonctions ou réglages suivants ne sont pas admissibles en combinaison avec un trace multiple (Tracerecorder 0) : - fonction de mesure - trace longue durée - condition de déclenchement "Démarrage de l'enregistrement immédiat" (IMMEDIATE) - condition de déclenchement "Démarrage avec le générateur de fonction" (FG_START)
Remède :	- Le cas échéant, désactiver le trace multiple (p4840[0] = 0). - Désactiver la fonction ou le réglage non admissible. Voir aussi : p4840 (MTrace Cycle Nombre Réglage)
202096	<Emplacement>MTrace 0: Sauvegarde impossible
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	La sauvegarde des résultats de mesure d'un trace multiple sur la carte mémoire est impossible (Tracerecorder 0). Un trace multiple n'est pas démarré ou interrompu. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1 : Carte mémoire non accessible. - Carte non enfichée ou bloquée par un lecteur USB monté. 3 : processus de sauvegarde trop lent. - Une seconde fonction Trace s'est terminée avant que la sauvegarde des résultats de mesure d'une première exécution de Trace ait pu être terminée. - L'écriture des fichiers de résultats de mesure sur la carte est bloquée par l'enregistrement des paramètres. 4 : Processus d'enregistrement annulé. - Par ex. impossible de trouver un fichier nécessaire pour le processus de mémorisation. Voir aussi : p4840 (MTrace Cycle Nombre Réglage)
Remède :	- Enficher la carte mémoire ou démonter. - Utiliser une carte avec une capacité de mémoire plus importante. - Configurer un temps de trace plus long ou utiliser une trace illimitée. - Eviter d'enregistrer les paramètres au cours d'une trace multiple en cours d'exécution. - Vérifier si d'autres fonctions accèdent à des fichiers de résultats de mesure.

202097	<Emplacement>MTrace 1: Activation trace multiple impossible
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Les fonctions ou réglages suivants ne sont pas admissibles en combinaison avec un trace multiple (Tracerecorder 1) : - fonction de mesure - trace longue durée - condition de déclenchement "Démarrage de l'enregistrement immédiat" (IMMEDIATE) - condition de déclenchement "Démarrage avec le générateur de fonction" (FG_START)
Remède :	- Le cas échéant, désactiver le trace multiple (p4840[1] = 0). - Désactiver la fonction ou le réglage non admissible. Voir aussi : p4840 (MTrace Cycle Nombre Réglage)

202098	<Emplacement>MTrace 1: Sauvegarde impossible
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	La sauvegarde des résultats de mesure d'un trace multiple sur la carte mémoire est impossible (Tracerecorder 1). Un trace multiple n'est pas démarré ou interrompu. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1 : Carte mémoire non accessible. - Carte non enfichée ou bloquée par un lecteur USB monté. 3 : processus de sauvegarde trop lent. - Une seconde fonction Trace s'est terminée avant que la sauvegarde des résultats de mesure d'une première exécution de Trace ait pu être terminée. - L'écriture des fichiers de résultats de mesure sur la carte est bloquée par l'enregistrement des paramètres. 4 : Processus d'enregistrement annulé. - Par ex. impossible de trouver un fichier nécessaire pour le processus de mémorisation. Voir aussi : p4840 (MTrace Cycle Nombre Réglage)
Remède :	- Enficher la carte mémoire ou démonter. - Utiliser une carte avec une capacité de mémoire plus importante. - Configurer un temps de trace plus long ou utiliser une trace illimitée. - Eviter d'enregistrer les paramètres au cours d'une trace multiple en cours d'exécution. - Vérifier si d'autres fonctions accèdent à des fichiers de résultats de mesure.

202099 **<Emplacement>Trace: L'espace mémoire de la Control Unit est insuffisant**

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	L'espace mémoire encore disponible sur la CU est insuffisant pour la fonction Trace.
Remède :	Réduire les besoins en espace mémoire, par ex. comme suit: - Raccourcir la durée d'enregistrement. - Augmenter le temps de cycle d'enregistrement. - Diminuer le nombre de signaux à enregistrer. Voir aussi : r4708 (Trace Place mémoire requise), r4799 (Trace Place mémoire libre)

202100 **<Emplacement>Entraînement: Temps mort de calcul du régulateur de courant trop court**

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La valeur dans p0118 entraîne un temps mort pour le temps de cycle car elle précède la disponibilité de la consigne. Causes possibles : - Une sauvegarde de paramètres de version supérieure à 4.3 a été chargée sur une version antérieure à 4.3. - Les caractéristiques du système ne sont plus adaptées au paramétrage après un remplacement de composant. Valeur d'alarme (r2134, virgule flottante): valeur minimale de p0118 à laquelle aucun temps mort ne se produit.
Remède :	- Mettre à zéro la valeur de p0118. - Mettre p0118 sur une valeur supérieure ou égale à la valeur d'alarme (pour p1810.11 = 1). - Mettre p0117 (de l'appareil) sur réglage automatique (p0117 = 1). - Vérifier les versions de firmware des composants concernés. Voir aussi : p0117, p0118

202150	<Emplacement>OA: L'application n'a pas pu être chargée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le système n'a pas pu charger une application OA. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : 16: La version d'interface de la bibliothèque utilisateur DCB n'est pas compatible avec la bibliothèque standard DCC chargée. Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Mise à niveau du firmware. - Contacter le service d'assistance téléphonique. Valeur d'alarme = 16 : Charger une bibliothèque utilisateur DCB compatible (avec l'interface de la bibliothèque standard DCC). Remarque : OA : Open Architecture Voir aussi : r4950, r4955, p4956, r4957
202151	<Emplacement>OA: Erreur logicielle interne
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Une erreur logicielle interne s'est produite à l'intérieur d'une application OA. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Mise à niveau du firmware. - Contacter le service d'assistance téléphonique. - Remplacer la CU. Remarque : OA : Open Architecture Voir aussi : r4950, r4955, p4956, r4957
202152	<Emplacement>OA: Mémoire insuffisante
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET1
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Trop de fonctions sont configurées sur cette Control Unit (par exemple, trop d'entraînements, de modules de fonction, de jeux de paramètres, d'applications OA, de blocs, etc.).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : - Modifier la configuration de cette Control Unit (par exemple, moins d'entraînements, de modules de fonction, de jeux de paramètres, d'applications OA, de blocs, etc.).
- Utiliser d'autres CU.
Remarque :
OA : Open Architecture

203000 <Emplacement>NVRAM Erreur lors action

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur est survenue lors de l'exécution de l'action p7770 = 1 ou 2 pour les données NVRAM.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :

yyxx hex : yy = cause de l'erreur, xx = ID de l'application

yy = 1 :

L'action p7770 = 1 n'est pas prise en charge par la présente version lorsque Drive Control Chart (DCC) est activé pour l'objet entraînement concerné.

yy = 2 :

La longueur de données de l'application spécifiée dans la NVRAM et dans la sauvegarde est différente.

yy = 3 :

Le total de contrôle des données dans p7774 est incorrect.

yy = 4 :

Il n'existe aucune donnée à enregistrer.

Voir aussi : p7770 (NVRAM Action)

Remède : - Appliquer le remède en fonction de la cause de l'erreur.

- Le cas échéant, relancer l'action.

203001 <Emplacement>NVRAM Total de contrôle incorrect

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur de total de contrôle s'est produite lors du traitement des données non volatiles (NVRAM) sur la Control Unit.
Les données NVRAM concernées ont été supprimées.

Remède : Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

203500 <Emplacement>TM: Initialisation

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET1 (ARRET2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	Lors de l'initialisation du Terminal Module, des bornes de la CU ou de la Terminal Board 30, une erreur logicielle interne s'est produite. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : yxxx dex y = Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens. xxx = Numéro de composant (p0151)
Remède :	- Couper puis rétablir l'alimentation de la CU. - Contrôler la connexion DRIVE-CLiQ. - Remplacer éventuellement le Terminal Module. Le Terminal Module a dû être connecté directement à un connecteur DRIVE-CLiQ de la CU. Si cette erreur persiste, remplacer le Terminal Module.

203501 <Emplacement>TM: Pér. échantill Modif

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Les périodes d'échantillonnage des entrées/sorties ont été modifiées. La modification ne prend effet qu'après le prochain démarrage.
Remède :	Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

203505 <Emplacement>Entrée analogique Rupture de fil

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET1 (ARRET2, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La surveillance de rupture de fil pour une entrée analogique est entrée en action.
Remède :	Vérifier les interruptions de câblage.

203505 <Emplacement>Entrée analogique Rupture de fil

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	CU_LINK, CU_NX_828, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La surveillance de rupture de fil pour une entrée analogique est entrée en action. Le courant de l'entrée analogique est passé sous le seuil paramétré dans p4061 [x]. Indice x = 0 : Entrée analogique 0 (X521.1/X521.2) Indice x = 1 : Entrée analogique 1 (X521.3/X521.4) Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : yxxx déc y = Entrée analogique (0 = Entrée analogique 0 (AI 0), 1 = Entrée analogique 1 (AI 1)) xxx = Numéro de composant (p0151) Remarque : La surveillance de rupture de fil est active pour le type suivant d'entrée analogique : p4056[x] = 3 (entrée de courant unipolaire surveillée (+4 ... +20 mA))

Remède :

- Vérifier les interruptions de câblage.
- Vérifier le courant normalisé, le signal appliqué est éventuellement trop faible.
- Vérifier la résistance de charge (250 ohms).

Remarque :

Le courant d'entrée mesuré par le Terminal Module peut être lu dans r4052 [x].
 Pour p4056[x] = 3 (entrée de courant unipolaire surveillée (+4 ... +20 mA)) :
 Tout courant inférieur à 4 mA n'est pas indiqué dans r4052[x] et r4052[x] = 4 mA est transmis à la place.

203505 <Emplacement>CU: Entrée analogique Rupture de fil

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : CU_I_828, CU_I_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La surveillance de rupture de fil pour une entrée analogique est entrée en action.
 Le courant de l'entrée analogique est passé sous le seuil paramétré dans p0761[0].
 p0756[0] : entrée analogique 0 (X131.7/X131.8)
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Remarque :

La surveillance de rupture de fil est active pour le type suivant d'entrée analogique :
 p0756[0] = 3 (4 ... 20 mA avec surveillance)

Remède :

- Vérifier si le câblage avec la source de signal a été interrompu.
- Vérifier le courant normalisé, le signal appliqué est éventuellement trop faible.
- Vérifier la résistance de charge (250 ohms).

Remarque :

le courant d'entrée mesuré par l'entrée analogique peut être lu dans r0752[0].
 Pour p0756[0] = 3 (entrée de courant unipolaire surveillée (+4 ... +20 mA)) :
 Tout courant inférieur à 4 mA n'est pas indiqué dans r0752[0] et r0752[0] = 4 mA est transmis à la place.

203506 <Emplacement>Alimentation 24 V manque

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : L'alimentation 24 V pour les sorties TOR (X124) manque.

Remède : Contrôler les bornes d'alimentation (X124, L1+, M).

203507 <Emplacement>Sortie TOR non activée

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :	La sortie TOR n'est pas activée en dépit de la spécification par la source de signal. Causes possibles : - Tension d'alimentation absente. - Limitation de courant de la sortie TOR (par ex. en raison d'un court-circuit). - La sortie TOR est utilisée pour les Safety Integrated Extended Functions. - La commande dispose d'une priorité d'accès à la sortie TOR via un accès direct (voir aussi r0729). Valeur d'alarme (r2124, interpréter bit par bit) : Sortie TOR concernée (structurée comme r0747).
Remède :	- Vérifier la tension d'alimentation 24 V (par ex. X131.7 pour CU305, X131.8 est la masse). - Vérifier la présence d'un court-circuit sur la borne de sortie. - Réinitialiser la source de signal de la sortie TOR utilisée pour les Safety Integrated Extended Functions. - Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).

203507 <Emplacement>Sortie TOR non activée

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HUB, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La sortie TOR n'est pas activée en dépit de la spécification par la source de signal. Causes possibles : - Tension d'alimentation absente. - Limitation de courant de la sortie TOR (par ex. en raison d'un court-circuit). - La sortie TOR est utilisée pour les Safety Integrated Extended Functions. - La commande dispose d'une priorité d'accès à la sortie TOR via un accès direct (voir aussi r0729). Valeur d'alarme (r2124, interpréter bit par bit) : Sortie TOR concernée (structurée comme r0747).
Remède :	- Vérifier la tension d'alimentation 24 V (par ex. X130.6 pour CU310-2, X130.5 est la masse). - Vérifier la présence d'un court-circuit sur la borne de sortie. - Réinitialiser la source de signal de la sortie TOR utilisée pour les Safety Integrated Extended Functions. - Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).

203510 <Emplacement>Données étal. non plausibles

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, CU_NX_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Au cours du démarrage, les données d'étalonnage du Terminal Module 31 (TM31) sont lues et leur plausibilité est vérifiée. Au moins une donnée d'étalonnage a été détecté comme étant non valide. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) : Bit 1 : Entrée analogique 0 - valeur 10 V non valide. Bit 3 : Entrée analogique 1 - valeur 10 V non valide. Bit 4 : Offset sortie analogique 0 non valide. Bit 5 : Sortie analogique 0 - valeur 10 V non valide. Bit 6 : Offset sortie analogique 1 non valide. Bit 7 : Entrée analogique 1 - valeur 10 V non valide.

Remède :

- Couper puis rétablir l'alimentation de la CU.
- Vérifier le câblage DRIVE-CLiQ.

Remarque :

En cas de récurrence, le module doit être remplacé.

En principe, il est possible de continuer à l'utiliser.

Le canal analogique concerné n'atteint peut-être pas la précision spécifiée.

203510 <Emplacement>CU: Données d'étalonnage non plausibles

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : CU_I_828, CU_I_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Au cours du démarrage, les données d'étalonnage du Terminal Module 31 (TM31) sont lues et leur plausibilité est vérifiée. Au moins une donnée d'étalonnage a été détectée comme étant non valide.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :

- Bit 1 : Entrée analogique 0 - valeur 10 V non valide.
- Bit 3 : Entrée analogique 1 - valeur 10 V non valide.
- Bit 4 : Offset sortie analogique 0 non valide.
- Bit 5 : Sortie analogique 0 - valeur 10 V non valide.
- Bit 6 : Offset sortie analogique 1 non valide.
- Bit 7 : Entrée analogique 1 - valeur 10 V non valide.

Remède :

- Couper puis rétablir l'alimentation de la CU.
- Vérifier le câblage DRIVE-CLiQ.

Remarque :

En cas de récurrence, le module doit être remplacé.

En principe, il est possible de continuer à l'utiliser.

Le canal analogique concerné n'atteint peut-être pas la précision spécifiée.

203510 <Emplacement>TM: Données d'étalonnage non plausibles

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : TM120, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Au cours du démarrage, les données d'étalonnage du Terminal Module 31 (TM31) sont lues et leur plausibilité est vérifiée. Au moins une donnée d'étalonnage a été détectée comme étant non valide.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :

- Bit 1 : Entrée analogique 0 - valeur 10 V non valide.
- Bit 3 : Entrée analogique 1 - valeur 10 V non valide.
- Bit 4 : Offset sortie analogique 0 non valide.
- Bit 5 : Sortie analogique 0 - valeur 10 V non valide.
- Bit 6 : Offset sortie analogique 1 non valide.
- Bit 7 : Entrée analogique 1 - valeur 10 V non valide.

Remède :

- Couper puis rétablir l'alimentation de la CU.
- Vérifier le câblage DRIVE-CLiQ.

Remarque :

En cas de récurrence, le module doit être remplacé.

En principe, il est possible de continuer à l'utiliser.

Le canal analogique concerné n'atteint peut-être pas la précision spécifiée.

203550 <Emplacement>TM: Filtre de consigne de vitesse Fréquence propre > fréquence de Shannon

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La fréquence propre du filtre de consigne de vitesse (p1417) est supérieure ou égale à la fréquence de Shannon.
La fréquence de Shannon se calcule selon la formule suivante :
 $0,5 / p4099[3]$
Voir aussi : p1417

Remède : Réduire la fréquence propre du filtre de consigne de vitesse (passe-bas PT2) (p1417).

203590 <Emplacement>TM: Module non prêt

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : Infeed: ARRET2 (NEANT)
Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, STOP2)
Hla: ARRET2 (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Le Terminal Module en question n'envoie aucun signal "en attente" et aucun paramètre cyclique valide.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de l'objet d'entraînement du Terminal Module concerné.

Remède :

- Vérifier l'alimentation 24 V.
- Vérifier le câblage DRIVE-CLiQ.
- Vérifier si la période d'échantillonnage de l'objet d'entraînement concerné est différente de zéro (p4099[0]).

205000 <Emplacement>Partie puissance: Surchauffe radiateur Onduleur

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le seuil d'alarme pour la surchauffe du radiateur de l'onduleur a été atteint. La réaction est réglée dans p0290.
Si la température du tiroir radiateur augmente encore de 5 K, le défaut F30004 est généré.

Remède : Vérifier les éléments suivants :

- La température ambiante se situe-t-elle dans les valeurs limites définies ?
- Les conditions de charge et le cycle de charge sont-ils définis en conséquence ?
- Le système de refroidissement s'est-il arrêté ?

205001	<Emplacement>Partie puissance: Surchauffe Jonction du semiconducteur
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le seuil d'alarme pour la surchauffe des semiconducteurs de puissance de l'onduleur a été atteint. Remarque : - La réaction est réglée dans p0290. - Si la température de la jonction augmente encore de 15 K, le défaut F30025 est généré.
Remède :	Vérifier les éléments suivants : - La température ambiante se situe-t-elle dans les valeurs limites définies ? - Les conditions de charge et le cycle de charge sont-ils définis en conséquence ? - Le système de refroidissement s'est-il arrêté ? - Fréquence de découpage trop élevée ? Voir aussi : r0037, p0290
205002	<Emplacement>Partie puissance: Surchauffe air d'arrivée
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le seuil d'alarme pour la température de l'air d'arrivée a été atteint. Dans le cas des parties puissance à refroidissement par air, le seuil se situe à 42 °C (hystérésis 2 K). La réaction est réglée dans p0290. Si la température de l'air d'arrivée augmente encore de 13 K, le défaut F30035 est généré.
Remède :	Vérifier les éléments suivants : - La température ambiante se situe-t-elle dans les valeurs limites définies ? - Le ventilateur est-il tombé en panne ? Vérifier le sens de rotation.
205003	<Emplacement>Partie puissance: Surchauffe compartiment intérieur
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le seuil d'alarme pour la surchauffe du compartiment intérieur a été atteint. Si la température intérieure augmente encore de 5 K, le défaut F30036 sera généré.
Remède :	Vérifier les éléments suivants : - La température ambiante se situe-t-elle dans les valeurs limites définies ? - Le ventilateur est-il tombé en panne ? Vérifier le sens de rotation.
205004	<Emplacement>Partie puissance: Surchauffe redresseur
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT

Acquittement :	NEANT
Cause :	Le seuil d'alarme pour la surchauffe du redresseur a été atteint. La réaction est réglée dans p0290. Si la température du redresseur augmente de 5 K, le défaut F30037 est généré.
Remède :	Vérifier les éléments suivants : - La température ambiante se situe-t-elle dans les valeurs limites définies ? - Les conditions de charge et le cycle de charge sont-ils définis en conséquence ? - Le ventilateur est-il tombé en panne ? Vérifier le sens de rotation. - Phase du réseau en panne ? - Une branche du redresseur d'entrée présente-t-elle un défaut ?

205005 <Emplacement>Réfrigérant: Débit agent de refroidissement trop faible

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Réfrigérant: Alarme - débit inférieur au seuil d'alarme
Remède :	- Vérifier les signalisations en retour et le paramétrage (p0260 ... p0267). - Vérifier l'arrivée de l'agent de refroidissement.

205006 <Emplacement>Partie puissance: Surchauffe Modèle thermique

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La différence de température entre les semiconducteurs et le radiateur a dépassé la valeur limite admissible (uniquement pour des parties puissance Blocksize). En fonction de p0290, la réaction de surcharge correspondante est déclenchée. Voir aussi : r0037
Remède :	Non nécessaire. L'alarme disparaît automatiquement lorsque la température redevient inférieure à la valeur limite. Remarque : Si l'alarme ne disparaît pas automatiquement et que la température continue à monter, ceci peut provoquer le défaut F30024. Voir aussi : p0290

205007 <Emplacement>Partie puissance: Surchauffe Modèle thermique (PP châssis)

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La différence de température entre les semiconducteurs et le radiateur a dépassé la valeur limite admissible (r0293) (uniquement pour des parties puissance en version châssis). En fonction de p0290, la réaction de surcharge correspondante est déclenchée. Voir aussi : r0037, r0293

Remède : Non nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement lorsque la température redevient inférieure à la valeur limite.
Voir aussi : p0290

205050 **<Emplacement>Couplage parallèle: Déblocage impulsions malgré blocage**
Valeur de %1
signalisation :
Objet A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
entraînement :
Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Une partie puissance annonce le déblocage des impulsions alors que les impulsions ne sont pas débloquentes.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Numéro de la partie puissance concernée.
Remède : La partie puissance est défectueuse et elle doit être remplacée.

205051 **<Emplacement>Couplage parallèle: Partie puissance débloc imp manq**
Valeur de %1
signalisation :
Objet A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
entraînement :
Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Sur une ou plusieurs parties puissance, les impulsions n'ont pu être débloquentes.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Numéro de la partie puissance concernée.
Remède : - Acquitter les défauts de la partie puissance encore présents.
 - Bloquer les impulsions de la partie puissance concernée (p7001).

205052 **<Emplacement>Couplage en parallèle: Dissymétrie exagérée du courant**
Valeur de %1
signalisation :
Objet A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
entraînement :
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : L'écart des différents courants des parties puissance dépasse le seuil d'alarme indiqué dans p7010.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 1 : phase U.
 2 : phase V.
 3 : phase W.
Remède : - Bloquer les impulsions de la partie puissance défectueuse (p7001).
 - Vérifier les câbles de raccordement. Les mauvais contacts peuvent causer des pics de courant.
 - Les inductances moteur sont dissymétriques ou défectueuses et elles doivent être remplacées.
 - Les convertisseurs de courant doivent être étalonnés ou remplacés.

205053 **<Emplacement>Couplage en parallèle: Dissymétrie exagérée de la tension du circuit intermédiaire**
Valeur de -
signalisation :
Objet A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
entraînement :

Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	L'écart des valeurs de la mesure de la tension du circuit intermédiaire dépasse le seuil d'alarme indiqué dans p7011.
Remède :	- Bloquer les impulsions de la partie puissance défectueuse (p7001). - Vérifier les câbles de raccordement du circuit intermédiaire. - La mesure de la tension du circuit intermédiaire est incorrecte. Le dispositif doit être étalonné ou la mesure renouvelée.

205054	<Emplacement>Couplage en parallèle: Partie puissance désactivée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	L'objet entraînement concerné contient moins de parties puissance actives couplées en parallèle que la topologie prescrite. Un fonctionnement continu n'est possible qu'avec une puissance réduite.
Remède :	Activer à nouveau les parties puissance désactivées le cas échéant. Voir aussi : p0125, p0895, p0897

205055	<Emplacement>Couplage en parallèle: Parties puissance avec des numéros de code illicites
Valeur de signalisation :	paramètre : %1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	ARRET2 (NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Les numéros de code des parties puissance ne sont pas admissibles. Pour les couplages en parallèle, seules les parties puissance avec des caractéristiques identiques peuvent être utilisées. Causes possibles : - Les numéros de code des parties puissance ne sont pas concordants. De plus, pour les appareils Booksize : - Un couplage en parallèle n'est pas possible avec les parties puissance utilisées. - Le nombre de parties puissance dans le couplage en parallèle est trop important. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Paramètre dans lequel le numéro de code de partie puissance illicite a été détecté.
Remède :	- Utiliser les parties puissance avec le même numéro de code. De plus, pour les appareils Booksize : - Utiliser des parties puissance validées pour un couplage en parallèle. - Réduire le nombre de parties puissance dans le couplage en parallèle.

205055	<Emplacement>Couplage en parallèle: Parties puissance avec des numéros de code illicites
Valeur de signalisation :	paramètre : %1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2 (NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Les numéros de code des parties puissance ne sont pas concordants. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : paramètre dans lequel le premier numéro de code différent a été détecté.

Remède : Utiliser les parties puissance avec le même numéro de code.
Pour les couplages en parallèle, seules les parties puissance avec des caractéristiques identiques peuvent être utilisées.

205056 **<Emplacement>Couplage en parallèle: Partie puissance Versions EEPROM diff.**
Valeur de signalisation : paramètre : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2 (NEANT)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Les versions EEPROM des parties puissance ne sont pas concordantes.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
paramètre dans lequel le premier numéro de version divergent a été détecté.
Remède : Utiliser les parties puissance avec la même version EEPROM.
Remarque :
Pour les couplages en parallèle, seules les parties puissance avec des versions EEPROM identiques peuvent être utilisées.

205057 **<Emplacement>Couplage en parallèle: Partie puissance Versions de firmware différentes**
Valeur de signalisation : paramètre : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2 (NEANT)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Les versions firmware des parties puissance couplées en parallèle ne sont pas concordantes.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
paramètre dans lequel le premier numéro de version divergent a été détecté.
Remède : Utiliser les parties puissance avec la même version de firmware.
Pour les couplages en parallèle, seules les parties puissance avec versions de firmware identiques peuvent être utilisées.

205058 **<Emplacement>Couplage en parallèle: VSM Versions EEPROM différentes**
Valeur de signalisation : paramètre : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Les versions EEPROM des Voltage Sensing Modules (VSM) ne sont pas concordantes.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
paramètre dans lequel le premier numéro de version divergent a été détecté.
Remède : Pour les couplages en parallèle, seuls les Voltage Sensing Modules (VSM) avec versions EEPROM identiques peuvent être utilisés.

205059 **<Emplacement>Couplage en parallèle: VSM Versions de firmware différentes**
Valeur de signalisation : paramètre : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	Les versions de firmware des Voltage Sensing Modules (VSM) ne sont pas concordantes. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : paramètre dans lequel le premier numéro de version divergent a été détecté.
Remède :	Pour les couplages en parallèle, seuls les Voltage Sensing Modules (VSM) avec versions de firmware identiques peuvent être utilisés.

205060	<Emplacement>Couplage en parallèle: Partie puissance Version de firmware non compatible
Valeur de signalisation :	paramètre : %1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Pour les couplages en parallèle des parties puissance, la version de firmware V02.30.01.00 ou supérieure est requise.
Remède :	Effectuer une mise à jour du firmware de la partie puissance (version V02.30.01.00 ou supérieure).

205061	<Emplacement>Alimentation Nombre VSM
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le nombre de Voltage Sensing Modules (VSM) actifs pour l'alimentation de l'objet entraînement avec les parties puissance en châssis n'est pas correct. Pour A_Infeed, un VSM actif doit être affecté à chaque partie puissance active (même en cas de couplage en parallèle). Pour S_Infeed, au moins un VSM actif doit être affecté à l'objet entraînement actif. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Nombre de VSM actuellement affectés à l'objet entraînement.
Remède :	Adapter le nombre de Voltage Sensing Modules (VSM) actifs.

205064	<Emplacement>Couplage en parallèle: synchronisation d'impulsions incorrecte
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, S_INF_828
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1)
Acquittement :	POWER ON (IMMEDIAT)
Cause :	La synchronisation des impulsions d'au moins une des parties puissance couplées en parallèle est incorrecte.
Remède :	Redémarrer le système d'entraînement.

205118	<Emplacement>Contacteur de précharge Surveillance de simultanéité Temps dépassé
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1, information complémentaire : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	Une signalisation en retour est connectée pour le contacteur de précharge (ALM, SLM, BLM diode) ou le contacteur réseau (BLM thyristor) et la surveillance de simultanéité (p0255[4, 6]) est activée. Après l'ouverture ou la fermeture d'un contacteur du couplage en parallèle, tous les contacteurs ne sont pas passés dans le même état après l'écoulement du délai de timeout. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 = 1 : erreur de simultanéité lors de la fermeture des contacteurs. Bit 1 = 1 : erreur de simultanéité lors de l'ouverture des contacteurs. Bit 16 = 1 : contacteur PDS0 est fermé. Bit 17 = 1 : contacteur PDS1 est fermé. Bit 18 = 1 : contacteur PDS2 est fermé. Bit 19 = 1 : contacteur PDS3 est fermé. Bit 20 = 1 : contacteur PDS4 est fermé. Bit 21 = 1 : contacteur PDS5 est fermé. Bit 22 = 1 : contacteur PDS6 est fermé. Bit 23 = 1 : contacteur PDS7 est fermé. Remarque : PDS : Power unit Data Set (jeu de paramètres de la partie puissance)
Remède :	- Vérifier le réglage du délai de timeout (p0255[4, 6]). - Contrôler le câblage et la commande du contacteur. - Le cas échéant, remplacer le contacteur. Voir aussi : p0255 (Partie puissance Contacteur Délai de timeout)

205119	<Emplacement>Contacteur de shuntage Surveillance de simultanéité Temps dépassé
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1, information complémentaire : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Une signalisation en retour est connectée pour le contacteur de shuntage et la surveillance de simultanéité (p0255[5, 7]) est activée. Après l'ouverture ou la fermeture d'un contacteur du couplage en parallèle, tous les contacteurs ne sont pas passés dans le même état après l'écoulement du délai de timeout. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 = 1 : erreur de simultanéité lors de la fermeture des contacteurs. Bit 1 = 1 : erreur de simultanéité lors de l'ouverture des contacteurs. Bit 16 = 1 : contacteur PDS0 est fermé. Bit 17 = 1 : contacteur PDS1 est fermé. Bit 18 = 1 : contacteur PDS2 est fermé. Bit 19 = 1 : contacteur PDS3 est fermé. Bit 20 = 1 : contacteur PDS4 est fermé. Bit 21 = 1 : contacteur PDS5 est fermé. Bit 22 = 1 : contacteur PDS6 est fermé. Bit 23 = 1 : contacteur PDS7 est fermé. Remarque : PDS : Power unit Data Set (jeu de paramètres de la partie puissance)
Remède :	- Vérifier le réglage du délai de timeout (p0255[5, 7]). - Vérifier le câblage et la commande du contacteur. - Le cas échéant, remplacer le contacteur. Voir aussi : p0255 (Partie puissance Contacteur Délai de timeout)

206000	<Emplacement>Alimentation: Précharge Délai de timeout écoulé
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	ARRET2 (ARRET1)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Après la mise sous tension du contacteur réseau, la partie puissance ne signale pas l'état READY à l'intérieur du délai de timeout (p0857). La fin de la précharge du circuit intermédiaire n'a pas été terminée pour une des raisons suivantes : 1) Absence de tension réseau. 2) Le contacteur/disjoncteur réseau n'est pas fermé. 3) La tension réseau est trop faible. 4) Réglage incorrect de la tension réseau (p0210). 5) Les résistances de précharge sont surchauffées car un trop grand nombre de précharges par unité de temps a été effectué. 6) Les résistances de précharge sont surchauffées, car la capacité du circuit intermédiaire est trop élevée. 7) Les résistances de précharge sont surchauffées car de la puissance a été prélevée du circuit intermédiaire alors que le Prêt à fonctionner (r0863.0) de l'alimentation est absent. 8) Les résistances de précharge sont surchauffées car le contacteur réseau était fermé durant la décharge rapide du circuit intermédiaire à travers le Braking Module. 9) Présence d'un défaut à la terre ou d'un court-circuit dans le circuit intermédiaire. 10) Circuit de précharge éventuellement défectueux (uniquement appareils en version châssis). Voir aussi : p0210, p0857
Remède :	De façon générale : - Contrôler la tension réseau aux bornes de raccordement de l'alimentation. - Vérifier le réglage de la tension réseau (p0210). - Contrôler le délai de timeout et l'augmenter le cas échéant (p0857). - Tenir compte des autres signalisations de la partie puissance le cas échéant (par ex. F30027). - Pour des appareils Booksize : attendre le refroidissement des résistances de précharge (env. 8 min). Pendant ce temps, il convient de déconnecter l'alimentation du réseau. Concernant 5) : - Attention à la fréquence de précharge (voir manuel correspondant). Concernant 6) : - Contrôler la capacité totale du circuit intermédiaire et, le cas échéant, la réduire en fonction de la capacité du circuit intermédiaire maximale admise (voir manuel correspondant). Concernant 7) : - Connecter le signal "prêt à fonctionner" de l'alimentation (r0863.0) à la logique de déblocage des entraînements connectés à ce circuit intermédiaire. Concernant 8) : - Vérifier la connexion du contacteur réseau externe. Le contacteur réseau doit être ouvert durant la décharge rapide du circuit intermédiaire. Concernant 9) : - Contrôler la présence éventuelle d'un défaut à la terre ou d'un court-circuit sur le circuit intermédiaire.
206010	<Emplacement>Alimentation: Partie puissance EP 24 V absente pendant le fonctionnement
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	ARRET2 (ARRET1)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Le déblocage des impulsions via la borne EP sur le Line Module (X21.3, X21.4) a été désactivé pendant le fonctionnement.
Remarque :
EP : Enable Pulses (déblocage des impulsions)

Remède : - Ne pas ouvrir le disjoncteur réseau pendant le fonctionnement mais seulement après suppression des impulsions.
- Contrôler le câblage de la borne EP (X21.3, X21.4) sur le Line Module et éliminer le mauvais contact.

206050 <Emplacement>Alimentation: Smart Mode non pris en charge

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La partie puissance ne prend pas en charge le mode de fonctionnement Smart Mode.

Remède : - Régler la période d'échantillonnage appropriée $250 \mu s \leq p0115[0] \leq 400 \mu s$ (par ex. en mettant p0112 et p0115 à la valeur usine).
- Mise à niveau du logiciel et/ou du matériel de la partie puissance pour le Smart Mode. La disponibilité de la fonction Smart Mode est indiquée dans r0192.
- En cas de A_INF : désactiver le Smart Mode avec p3400.0 = 0 et activer la régulation de tension avec p3400.3 = 1. Pour les parties puissance Booksize, il faut savoir que, pour une tension de raccordement p0210 > 415 V, seul le Smart Mode est possible par défaut. Si l'application admet aussi des tensions du circuit intermédiaire supérieures à 660 V, le fonctionnement en régulation de tension peut aussi être activé avec p0280, p0210, p3400 et p3510. Tenir compte des remarques concernant p0210.
Voir aussi : r0192

206052 <Emplacement>Alimentation: Pas d'analyse de la température du filtre

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : ARRET2 (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La partie puissance ne permet pas l'analyse de la température du filtre.
Cette propriété (r0192.11) est cependant indispensable pour qu'un Active Interface Module puisse être utilisé comme filtre de réseau (p0220 = 41 ... 45).

Remède : Mettre à niveau le firmware de la partie puissance.
Voir aussi : r0192, p0220

206100 <Emplacement>Alimentation: Coupure suite à sous-tension réseau

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : ARRET2 (ARRET1)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	La valeur filtrée (stationnaire) de la tension réseau est inférieure au seuil de défaut (p0283). Condition de défaut: $U_{eff} < p0283 * p0210$. Valeur de défaut (r0949, virgule flottante) : Tension réseau stationnaire courante. Remarque : L'apparition de ce défaut est temporisée par la valeur définie dans p3492. Si l'erreur est corrigée pendant cette temporisation, aucune coupure n'interviendra. Voir aussi : p0283 (Sous-tension réseau Seuil de coupure), p3492 (Alimentation Sous-tension réseau Temporisation)
Remède :	- Contrôler le réseau. - Vérifier la tension de raccordement (p0210). - Contrôler le seuil (p0283).

206105 <Emplacement>Alimentation: Sous-tension réseau

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La valeur filtrée (stationnaire) de la tension réseau est inférieure au seuil d'alarme (p0282). Condition d'alarme: $U_{eff} < p0282 * p0210$. Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante) : Tension réseau stationnaire courante. Voir aussi : p0282 (Sous-tension réseau Seuil d'alarme)
Remède :	- Contrôler le réseau. - Vérifier la tension de raccordement (p0210). - Contrôler le seuil d'alarme (p0282).

206200 <Emplacement>Alimentation: Une ou plusieurs phases réseau défaillantes

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	ARRET2 (ARRET1)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Coupure ou surtension dans une ou plusieurs phases réseau. Le défaut peut se produire dans deux conditions de fonctionnement: 1. Au cours de la phase de mise sous tension de l'unité d'alimentation. L'angle de phase réseau mesuré s'écarte de la courbe habituelle sur un système triphasé, une synchronisation de la PLL est impossible. Le défaut se produit immédiatement après la mise sous tension, lorsqu'en cas de fonctionnement avec Voltage Sensing Module (VSM), l'affectation de phase L1, L2, L3 sur VSM diffère de l'affectation de phase sur la partie puissance. 2. Au cours du fonctionnement de l'unité d'alimentation. Après la détection d'un creux de tension ou d'une surtension (tenir compte de A06205) dans une ou plusieurs phases du réseau, un défaut s'est produit dans un laps de temps de 100 ms (voir éventuellement les autres signalisations). En règle générale, la signalisation du défaut F06200 est précédée au moins une fois de l'alarme A06205, dont la valeur d'alarme peut fournir une indication sur la cause du défaut de réseau. Causes possibles : - Creux de tension / coupure de phase ou surtension côté secteur d'une durée supérieure à 10 ms. - Surcharge côté charge avec courant d'impulsion de crête. - Inductance de commutation manquante.

- Remède :**
- Contrôler le réseau et les fusibles.
 - Contrôler la connexion et la taille de l'inductance de commutation réseau.
 - Contrôler et corriger la correspondance des phases sur VSM (X521 ou X522) et sur la partie puissance.
 - Vérifier la charge.
 - En cas de panne en cours de fonctionnement, tenir compte des signalisations précédentes A6205 et des valeurs d'alarme.
- Voir aussi : p3463 (Alimentation Modif angle de réseau Détection coupures de phase)

206205	<Emplacement>Alimentation: Creux de tension pour au moins une phase réseau
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Creux de tension ou surtension dans une ou plusieurs phases réseau détecté en fonctionnement. Les impulsions sont bloquées ensuite pendant une durée minimale de 8 ms. La signalisation de fonctionnement de l'unité d'alimentation dans r0863.0 subsiste, la suppression des impulsions due à la coupure de phase est signalée dans r3405.2. Valeur d'alarme (r2124, cause de l'alarme codée sur bits): Bit 0 : Ecart d'angle de phase réseau (valeur limite p3463) suite à une perturbation du réseau Bit 2 : Ecart de courant actif Bit 3 : Ecart de fréquence réseau (valeurs limites : 115 % * p0284, 85 % * p0285) Bit 4 : Surtension du réseau (valeur limite 120 % * p0281 * p0210) Bit 5 : Sous-tension du réseau (valeur limite 20 % * p0210) Bit 7 : Défaut courant de pointe Bit 8 : Smart Mode sans VSM (p3400.5 = 0) : écart d'angle de phase réseau Bit 9 : Smart Mode : creux de tension du circuit intermédiaire Bit 10 : Smart Mode : dissymétrie des courants réseau Bit 11 : Smart Mode : défaut de détection de la tension de réseau Bit 14 : Défaut courant de recharge
Remède :	D'une manière générale lorsqu'une signalisation d'alarme se produit: - Contrôler le réseau et les fusibles. - Contrôler la qualité et la puissance du réseau. - Vérifier la charge. Selon la valeur d'alarme dans r2124, on a: Bit 0 = 1 : Un défaut de réseau s'est produit ou le régulateur est mal réglé. Si la qualité du réseau laisse à désirer ou si les commutations de réseau sont fréquentes, il est possible d'augmenter la valeur limite p3463 pour éviter l'apparition de la valeur d'alarme. Bit 2 = 1 : Un défaut de réseau s'est produit ou le régulateur est mal réglé. Vérifier le réglage du régulateur et la charge. Bit 3 = 1 : Un défaut de réseau s'est produit. Si la qualité du réseau laisse à désirer ou si les commutations de réseau sont fréquentes, il est possible d'augmenter les valeurs limites p0284 et p0285 pour éviter l'apparition de la valeur d'alarme. Bit 4 = 1 : Une coupure du réseau a eu lieu ou bien une surtension. Bit 5 = 1 : Une coupure du réseau a eu lieu ou bien une surtension. Bit 7 = 1 : Coupure du courant de pointe à la suite d'un défaut du réseau ou d'une surcharge. Vérifier la charge. Bit 8 = 1 : Un défaut de réseau s'est produit. Bit 9 = 1 : Sous-tension du réseau ou surcharge. Vérifier la charge. Bit 10 = 1 : Coupure de réseau dans au moins une phase réseau. Contrôler les fusibles. Bit 11 = 1 : Défaut dans au moins une phase réseau. Contrôler les fusibles. Bit 14 = 1 : Surcharge de l'alimentation ou défaut dans au moins une phase réseau. Vérifier la charge. Contrôler le réseau et les fusibles. Voir aussi : r3405, p3463

206207	<Emplacement>Alimentation: Courants réseau Dissymétrie
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	ARRET1 (ARRET2, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La dissymétrie des courants dans les phases réseau est trop grande. La cause probable en est la panne d'une phase réseau.
Remède :	- Contrôler le réseau et les fusibles. - Contrôler la connexion et la taille de l'inductance de commutation réseau. - Tenir compte de l'alarme précédente A06205 ainsi que de la valeur d'alarme.
206210	<Emplacement>Alimentation: Courant total trop élevé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	ARRET2 (ARRET1)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La somme lissée des courants de phase ($i_1 + i_2 + i_3$) est supérieure à 4 % du courant maximal de la partie puissance (r0209). Causes possibles : - Il existe un défaut à la terre dans le circuit intermédiaire qui entraîne un courant total élevé (r0069.6). La composante continue dans les courants de secteur peut entraîner une détérioration/destruction de la partie puissance, de l'inductance de commutation ou du filtre réseau. - Le réglage du zéro de la mesure de courant n'a pas été effectué (p3491, A06602). - Mesure de courant défectueuse dans la partie puissance. Valeur de défaut (r0949, virgule flottante) : Somme lissée des courants de phase.
Remède :	- Vérifier s'il existe, dans le circuit intermédiaire, un défaut à la terre de basse ou de haute impédance et corriger éventuellement ce défaut. - Augmenter le délai de timeout de la mesure d'offset du courant (p3491). - Remplacer éventuellement la partie puissance.
206211	<Emplacement>Alimentation: Courant total excessivement élevé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, S_INF_828
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La somme lissée des courants de phase ($i_1 + i_2 + i_3$) est excessivement élevée. Le courant total a dépassé le seuil paramétré pour la surveillance de défaut à la terre (p0287). Causes possibles : - Il existe un défaut à la terre qui entraîne un courant total élevé (r0069.6). La composante continue dans les courants de secteur peut entraîner une détérioration/destruction de la partie puissance, de l'inductance de commutation ou du filtre réseau. - Le réglage du zéro de la mesure de courant n'a pas été effectué (p3491, A06602). - La mesure de courant dans la partie puissance est défectueuse. Valeur de défaut (r0949, virgule flottante) : Somme lissée des courants de phase.

Remède :

- Vérifier l'absence de défaut à la terre dans le réseau et, le cas échéant, supprimer tout défaut à la terre.
- Vérifier le seuil de surveillance de défaut à la terre réglé (p0287).
- Le cas échéant, remplacer la partie puissance.

Voir aussi : p0287 (Surveillance défaut à la terre Seuils)

206215 **<Emplacement>Alimentation: Courant total trop élevé**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La somme lissée des courants de phase ($i_1 + i_2 + i_3$) est supérieure à 3 % du courant maximal de la partie puissance (r0209).

Causes possibles :

- Il existe un défaut à la terre dans le circuit intermédiaire qui entraîne un courant total élevé (r0069.6). La composante continue dans les courants de secteur peut entraîner une détérioration/destruction de la partie puissance, de l'inductance de commutation ou du filtre réseau.
- Le réglage du zéro de la mesure de courant n'a pas été effectué (p3491, A06602).
- Mesure de courant défectueuse dans la partie puissance.

Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante) :
Somme lissée des courants de phase.

Remède :

- Vérifier s'il existe, dans le circuit intermédiaire, un défaut à la terre de basse ou de haute impédance et corriger éventuellement ce défaut.
- Augmenter le délai de timeout de la mesure d'offset du courant (p3491).
- Remplacer éventuellement la partie puissance.

206250 **<Emplacement>Alimentation: Condensateurs du filtre réseau défectueux dans au moins une phase**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Changement de capacité du filtre réseau détectée dans au moins une phase réseau.

Les tensions et courants de phase du filtre réseau mesurées avec un Voltage Sensing Module (VSM) présentent un écart des capacités du filtrage par rapport à la valeur paramétrée dans p0221.

Une modification ou un défaut des condensateurs du filtre réseau provoque un décalage des fréquences de résonance et peut endommager gravement le système.

Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante) :
Capacité actuelle calculée en μF (arrondie à la valeur entière).

Le premier chiffre après la virgule indique le numéro de la phase (1, 2, 3) avec l'écart de capacité.

Remède :

- Contrôler la valeur paramétrée de la capacité du filtrage (p0221).
- Contrôler le câblage correct du Voltage Sensing Module (VSM):

Les tensions différentielles u_{12} et u_{23} doivent être présentes aux entrées 100 V/690 V du Voltage Sensing Module. Les courants de phase du filtre réseau doivent être présents aux entrées 10 V via un transformateur de courant.

- Contrôler les niveaux d'alarme pour l'écart admissible de la capacité du filtrage (p3676).
- Contrôler la normalisation de la mesure de tension réseau avec le Voltage Sensing Module (p3660).
- Contrôler la normalisation de la mesure de courant de filtre avec le Voltage Sensing Module (p3670).
- Contrôler les condensateurs du filtre réseau et remplacer ce dernier le cas échéant.

Voir aussi : p0221, p3660, p3670, p3676

206255	<Emplacement>Alimentation: Seuil de température en dehors de la plage de mesure
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	NEANT (ARRET1, ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La valeur de défaut indique le numéro du VSM pour lequel le défaut se produit : 0 : Pour le type de sonde KTY p3665=2, p3667/p3668 se situe en dehors de la plage de valeurs 181 °C à 300 °C. 1 : Pour le type de sonde KTY p5465[0]=2, p5467[0]/p3668[0] se situe en dehors de la plage de valeurs 181 °C à 300 °C. 2 : Pour le type de sonde KTY p5465[1]=2, p5467[1]/p3668[1] se situe en dehors de la plage de valeurs 181 °C à 300 °C.
Remède :	En fonction de la valeur de défaut (numéro du VSM), on a : 0 : Pour le type de sonde KTY p3665=2, régler p3667/p3668 à l'intérieur de la plage de valeurs 181 °C à 300 °C. 1 : Pour le type de sonde KTY p5465[0]=2, régler p5467[0]/p5468[0] à l'intérieur de la plage de valeurs 181 °C à 300 °C. 2 : Pour le type de sonde KTY p5465[1]=2, régler p5467[1]/p5468[1] à l'intérieur de la plage de valeurs 181 °C à 300 °C. Voir aussi : p0221, p3660, p3670, p3676
206260	<Emplacement>Alimentation: Température du filtre réseau trop élevée
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La surveillance de température du filtre réseau est entrée en action. Si la température reste trop élevée pendant toute la durée du délai de timeout, le défaut F06261 est généré. Remarque : La surveillance de température est disponible uniquement pour un Active Interface Module.
Remède :	- Vérifier si le type de filtre réseau réglé dans p0220[0] correspond au filtre réseau effectivement raccordé. Assurer le raccordement du filtre réseau spécifié pour l'alimentation utilisée ou corriger le réglage du type de filtre réseau dans p0220[0]. - Avec les filtres réseau AIM (cf. p0220), il est impératif de surveiller la température. Assurer la liaison correcte et sûre du thermocontact du filtre réseau avec l'entrée X21 de l'alimentation. - Réduire la température ambiante du filtre réseau. - Réduire la charge de l'alimentation ou du module de filtre. - Contrôler la valeur de la tension réseau - Le ventilateur interne du module de filtre est défectueux. Remplacer le ventilateur le cas échéant. - Thermocontact du module de filtre défectueux. Remplacer le module de filtre le cas échéant.
206261	<Emplacement>Alimentation: Température du filtre réseau trop élevée en permanence
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	ARRET2 (ARRET1)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Après entrée en action de la surveillance de température, la température du filtre réseau est trop élevée en permanence. Remarque : La surveillance de température est disponible uniquement pour un Active Interface Module (AIM).

- Remède :**
- Vérifier si le type de filtre réseau réglé dans p0220[0] correspond au filtre réseau effectivement raccordé. Assurer le raccordement du filtre réseau spécifié pour l'alimentation utilisée ou corriger le réglage du type de filtre réseau dans p0220[0].
 - Avec les filtres réseau AIM (cf. p0220), il est impératif de surveiller la température. Assurer la liaison correcte et sûre du thermocontact du filtre réseau avec l'entrée X21 de l'alimentation.
 - Réduire la température ambiante du filtre réseau.
 - Réduire la charge de l'alimentation ou du filtre réseau.
 - Contrôler la valeur de la tension réseau
 - Le ventilateur interne du filtre réseau est défectueux. Remplacer le ventilateur le cas échéant.
 - Thermocontact du filtre réseau défectueux. Remplacer le filtre réseau le cas échéant.

206262 **<Emplacement>Alimentation: Thermocontact du filtre réseau ouvert à la mise sous tension**

- Valeur de signalisation :** -
- Objet entraînement :** A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
- Réaction :** ARRET2 (ARRET1)
- Acquittement :** IMMEDIAT
- Cause :** Lors de la mise sous tension de l'alimentation, la température est trop élevée dans le filtre réseau. Ce qui empêche la mise sous tension.
- Remède :**
- Vérifier si le type de filtre réseau réglé dans p0220[0] correspond au filtre réseau effectivement raccordé. Assurer le raccordement du filtre réseau spécifié pour l'alimentation utilisée ou corriger le réglage du type de filtre réseau dans p0220[0].
 - Avec les filtres réseau AIM (cf. p0220), il est impératif de surveiller la température. Assurer la liaison correcte et sûre du thermocontact du filtre réseau avec l'entrée X21 de l'alimentation.
 - La température du filtre est trop élevée. Laisser refroidir le filtre réseau.
 - Le ventilateur interne du filtre réseau est défectueux. Remplacer le ventilateur le cas échéant.
 - Thermocontact du filtre réseau défectueux. Remplacer le filtre réseau le cas échéant.

206300 **<Emplacement>Alimentation: Tension réseau trop élevée à la mise sous tension**

- Valeur de signalisation :** %1
- Objet entraînement :** A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
- Réaction :** ARRET2 (ARRET1, NEANT)
- Acquittement :** IMMEDIAT (POWER ON)
- Cause :** La tension réseau efficace U_{eff} était si élevée à la mise sous tension qu'aucun fonctionnement régulé n'est possible sans dépassement de la tension maximale admissible dans le circuit intermédiaire (p0280).
Condition de défaut: $U_{eff} * 1,5 > p0280$.
Valeur de défaut (r0949, virgule flottante) :
La plus petite tension de circuit intermédiaire régulée possible pour la tension réseau actuellement présente.
Voir aussi : p0280
- Remède :**
- Contrôler la tension réseau
 - Contrôler la tension maximale du circuit intermédiaire et l'augmenter le cas échéant (p0280).
 - Vérifier la tension de raccordement et la comparer avec la tension réseau efficace (p0210).
 - Vérifier si la partie puissance est dimensionnée pour la tension réseau disponible.
- Voir aussi : p0210, p0280

206301 **<Emplacement>Alimentation: Surtension réseau**

- Valeur de signalisation :** tension réseau : %1
- Objet entraînement :** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La valeur filtrée (stationnaire) de la tension réseau efficace Ueff est supérieure au seuil d'alarme (p0281). Condition d'alarme: $U_{eff} < p0281 * p0210$. Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante) : Tension réseau stationnaire courante. Voir aussi : p0281
Remède :	- Contrôler le réseau. - Vérifier la tension de raccordement (p0210). - Contrôler le seuil d'alarme (p0281). Voir aussi : p0210, p0281

206310	<Emplacement>Alimentation: Paramétrage incorrect de la tension de raccordement (p0210)
Valeur de signalisation :	tension réseau : %1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	NEANT (ARRET1, ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	A la fin de la précharge, la tension de réseau Ueff a été calculée à l'appui de la tension du circuit intermédiaire mesurée. Cette tension Ueff ne se trouve pas à l'intérieur de la plage de tolérance de la tension réseau. Pour la plage de tolérance : $85 \% * p0210 < U_{eff} < 110 \% * p0210$ Valeur de défaut (r0949, virgule flottante) : Tension de réseau Ueff présente. Voir aussi : p0210
Remède :	- Contrôler la tension de raccordement paramétrée et la modifier le cas échéant (p0210). - Contrôler la tension réseau. Voir aussi : p0210

206310	<Emplacement>Paramétrage incorrect de la tension de raccordement (p0210)
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT (ARRET1, ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Pour des convertisseurs indirects, la tension du circuit intermédiaire mesurée à la fin de la précharge se trouve au-delà de la plage de tolérance. Pour la plage de tolérance : $1,16 * p0210 < r0070 < 1,6 * p0210$ Remarque : Le défaut ne peut être acquitté que lorsque l'entraînement est hors tension. Voir aussi : p0210
Remède :	- Contrôler la tension de raccordement paramétrée et la modifier le cas échéant (p0210). - Contrôler la tension réseau. Voir aussi : p0210

206311	<Emplacement>Alimentation: Tension de raccordement (p0210) incorrecte
Valeur de signalisation :	tension réseau : %1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction :	ARRET2 (ARRET1)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La valeur nominale de tension réseau indiquée dans p0210 se situe en dehors de la plage de tension nominale de la partie puissance. A la fin de la précharge, la tension de réseau Ueff actuelle a été calculée à l'appui de la tension du circuit intermédiaire mesurée. Cette tension Ueff ne se trouve pas à l'intérieur de la plage de tolérance élargie encadrant la tension réseau paramétrée dans p0210. Pour la plage de tolérance élargie : $75 \% * p0210 < U_{eff} < 120 \% * p0210$ Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante) : Tension de réseau Ueff présente. Voir aussi : p0210
Remède :	- Contrôler la tension de raccordement paramétrée et la modifier le cas échéant (p0210). - Contrôler la tension réseau. Voir aussi : p0210

206320 **<Emplacement>Maître/esclave: Commande pour multiplexeur à 4 canaux non valide**

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Pour la commande du multiplexeur à 4 canaux par l'entrée connecteur p3572, les valeurs 0, 1, 2 et 3 sont autorisées. Dans ce cas, une valeur non autorisée a été détectée. La commande reste active avec la valeur précédente. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Valeur non autorisée pour la commande du multiplexeur. Voir aussi : p3572 (Maître/Esclave Csg courant efficace Sélection multiplexeur)
Remède :	- Contrôler la connexion à la commande du multiplexeur (CI: p3572). - Contrôler la valeur de signal de la source de signal de la connexion FCOM. Voir aussi : p3572 (Maître/Esclave Csg courant efficace Sélection multiplexeur)

206321 **<Emplacement>Maître/esclave: Commande pour multiplexeur à 6 canaux non valide**

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une valeur non valide a été détectée lors de la commande du multiplexeur à 6 canaux via l'entrée connecteur p3577. Les valeurs 0, 1, 2, 3, 4 et 5 sont valides. La commande reste active avec la valeur précédente. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Valeur non autorisée de la commande du multiplexeur. Voir aussi : p3577 (Maître/esclave Facteur de répart. courant Sélection multiplexeur)
Remède :	- Contrôler la connexion à la commande du multiplexeur (CI: p3577). - Contrôler la valeur de signal de la source de signal de la connexion FCOM.

206350 **<Emplacement>Alimentation: Fréquence réseau mesurée trop élevée**

Valeur de signalisation :	fréquence réseau : %1
Objet entraînement :	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	NEANT

Acquittement :	NEANT
Cause :	La fréquence réseau présente f_{réseau} est supérieure au seuil d'alarme paramétré ($f_{\text{réseau}} > p0211 * p0284$). L'alarme peut se produire dans deux conditions de fonctionnement: 1. Au cours de la phase de mise sous tension de l'unité d'alimentation. Conséquence : La synchronisation de l'unité d'alimentation avec le réseau est interrompue puis redémarrée. 2. Au cours du fonctionnement de l'unité d'alimentation. Conséquence : L'unité d'alimentation reste dans l'état de fonctionnement et l'alarme A6350 est générée. Indique un grave défaut de fonctionnement. Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante) : Fréquence réseau actuellement déterminée. Voir aussi : p0284 (Fréquence réseau > tolérance Seuil d'alarme)
Remède :	- Contrôler la fréquence réseau paramétrée et la modifier le cas échéant (p0211). - Contrôler le seuil d'alarme (p0284). - Contrôler la connexion du réseau. - Contrôler la qualité du réseau. Voir aussi : p0211, p0284

206351	<Emplacement>Alimentation: Fréquence réseau mesurée trop basse
Valeur de signalisation :	fréquence réseau : %1
Objet entraînement :	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La fréquence réseau présente f_{réseau} est inférieure au seuil d'alarme paramétré ($f_{\text{réseau}} < p0211 * p0285$). L'alarme peut se produire dans deux conditions de fonctionnement: 1. Au cours de la phase de mise sous tension de l'unité d'alimentation. Conséquence : La synchronisation de l'unité d'alimentation avec le réseau est interrompue puis redémarrée. 2. Au cours du fonctionnement de l'unité d'alimentation. Conséquence : L'unité d'alimentation reste dans l'état de fonctionnement et l'alarme A06351 est générée. Indique un grave défaut de fonctionnement. Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante) : Fréquence réseau actuellement déterminée. Voir aussi : p0285 (Fréquence réseau < tolérance Seuil d'alarme)
Remède :	- Contrôler la fréquence réseau paramétrée et la modifier le cas échéant (p0211). - Contrôler le seuil d'alarme (p0285). - Contrôler la connexion du réseau. - Contrôler la qualité du réseau. Voir aussi : p0211, p0285

206400	<Emplacement>Alimentation: Identification des données réseau sélectionnée/active
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause : L'identification des données réseau est sélectionnée ou active.
 Au prochain déblocage des impulsions, l'inductance réseau et la capacité du circuit intermédiaire seront mesurées.
 Voir aussi : p3410 (Alimentation Type d'identification)

Remède : Non nécessaire.
 L'alarme disparaît automatiquement une fois la mesure terminée.

206401 **<Emplacement>Alimentation: Identification des caractéristiques / mode test du transformateur sélectionné/actif**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : L'identification des caractéristiques du transformateur ou le mode test du transformateur est sélectionné ou actif.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 11 : Identification 1 des caractéristiques du transformateur sélectionnée (détermination automatique de l'inductance principale).
 12 : Identification 2 des caractéristiques du transformateur sélectionnée (détermination automatique du déphasage du transformateur et de la correction de gain).
 13 : Identification 3 des caractéristiques du transformateur sélectionnée (détermination de l'inductance de fuite totale du transformateur au cours d'une identification des paramètres du réseau).
 101 : Mode test 1 sélectionné.
 102 : Mode test 2 sélectionné.
 Voir aussi : p5480 (Magnétisation Transformateur Mode)

Remède : Non nécessaire.
 L'alarme disparaît automatiquement au terme de l'identification.

206500 **<Emplacement>Alimentation: Synchronisation réseau impossible**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : ARRET2 (ARRET1)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La synchronisation du réseau n'est pas possible dans le délai de timeout imparti.
 La synchronisation de l'unité d'alimentation avec le réseau a été répétée en raison de l'annulation de la fréquence réseau déterminée avec une valeur trop faible ou trop élevée.
 Après 20 tentatives, la synchronisation et de ce fait le processus de mise en marche sont abandonnés.

Remède : - Contrôler la fréquence réseau paramétrée et la modifier le cas échéant (p0211).
 - Vérifier le réglage des seuils (p0284, p0285).
 - Contrôler la connexion du réseau.
 - Vérifier les bornes de raccordement.
 Lorsqu'un Voltage Sensing Module (VSM) est utilisé :
 - Vérifier le raccordement du réseau aux bornes (X521, X522).
 - Contrôler l'activation du VSM (p0145, p3400).
 - Contrôler la qualité du réseau.
 Remarque :
 Pour les parties puissance Châssis la présence de valeurs de mesure de tension VSM correctes est une condition obligatoire pour la synchronisation du réseau.
 Voir aussi : p0211, p0284, p0285

206502	<Emplacement>Alimentation: Aucune synchronisation du réseau obtenue dans la magnétisation du transformateur
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La synchronisation du réseau n'est pas possible dans le délai de timeout imparti (p5481[2]).
Remède :	- Contrôler le réglage de la valeur de seuil (p5485). - Contrôler le réglage du temps maximal (p5481[2]). - Contrôler la qualité du réseau. Voir aussi : p5481 (Magnétisation Transformateur Temps), p5485 (Magnétisation Transformateur Seuils de tension)
206503	<Emplacement>Alimentation: Echec démarrage autonome du réseau
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828
Réaction :	ARRET1 (ARRET2, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Le démarrage autonome du réseau a échoué. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Etat du démarrage autonome (correspond à r5482).
Remède :	- Vérifier les conditions du démarrage autonome du réseau. - Contrôler le paramétrage du démarrage autonome du réseau. Voir aussi : p5581 (Réseau isolé Temps)
206504	<Emplacement>Alimentation: Echec synchronisation réseau isolé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828
Réaction :	NEANT (ARRET1, ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La synchronisation du réseau isolé a échoué. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Etat dans lequel la synchronisation du réseau isolé est restée (correspond à r5482). Voir aussi : r5482 (Réseau Synchronisation Etat)
Remède :	- Vérifier les conditions pour la synchronisation du réseau isolé. - Vérifier le paramétrage de la synchronisation du réseau isolé. Voir aussi : p5581 (Réseau isolé Temps)
206505	<Emplacement>Alimentation: Limite courant dépassée lors de la magnétisation du transformateur
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828
Réaction :	ARRET1 (ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Lors de la magnétisation du transformateur, la limite du courant a été dépassée (p5494[1] * r0207).

Remède :

- Contrôler la valeur limite de courant (p5494[1]).
- Contrôler la présence éventuelle d'un court-circuit au primaire du transformateur.

Voir aussi : p5494 (Magnétisation Valeurs de normalisation)

206601 **<Emplacement>Alimentation: Mesure de l'offset de courant interrompue**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Défaut de la mesure de courant ou présence d'un courant continu au cours de la mesure d'offset.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

1 : Il s'est produit un courant de phase trop élevé durant le réglage de l'offset de courant.
2 : L'écart de courant mesuré est supérieur à 3 % du courant de transformateur maximal admissible (en raison, par exemple, d'un défaut à la terre dans le circuit intermédiaire).

Remède : Valeur d'alarme = 1 :

- Remède possible en cas d'absence de contacteur réseau: procéder à la mise sous tension suffisamment longtemps avant ARRET1 = 1.

Valeur d'alarme = 2 :

- Défaut de la mesure de courant ou présence d'un courant continu au cours de la mesure d'offset.
- Vérifier le circuit intermédiaire pour un défaut à la terre.

206602 **<Emplacement>Alimentation: Mesure de l'offset de courant impossible**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Après un ARRET1 = 1, aucune mesure valide de l'offset de courant n'a pu être effectuée avant la mise sous tension du contacteur réseau pendant le délai de timeout (p3491). Les offsets de courant sont mises à zéro.
Voir aussi : p3491 (Alimentation Mesure d'offset I Délai de timeout)

Remède :

- Vérifier le circuit intermédiaire pour un défaut à la terre. Un défaut à la terre peut entraîner la destruction de composants.
- Vérifier le réglage du délai de timeout et l'augmenter le cas échéant (p3491). Pour une mesure valable, 100 ms au moins sont nécessaires (p3491 > 100 ms).

Important :

Sans mesure valable, la qualité de la régulation de tension du circuit intermédiaire se trouve réduite selon les circonstances.
Voir aussi : p3491 (Alimentation Mesure d'offset I Délai de timeout)

206700 **<Emplacement>Alimentation: Commuter le contacteur réseau en cas de charge**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : NEANT (ARRET2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le contacteur réseau de l'alimentation doit être manœuvré sous charge lors d'un ordre de MARCHE.

Remède :

- Ne pas mettre sous charge le circuit intermédiaire si l'alimentation ne fournit pas de signalisation de fonctionnement (r0863.0 = 1).
- Après une coupure de l'alimentation, toutes les parties puissance reliées au circuit intermédiaire doivent être coupées. A cet effet, la signalisation de fonctionnement de l'alimentation (r0863.0) doit être connectée en conséquence.

206800	<Emplacement>Alimentation: Tension stationnaire maximale de circuit intermédiaire atteinte
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La consigne de la tension de circuit intermédiaire a atteint la tension stationnaire maximale paramétrée dans p0280. La surélévation de la tension de circuit intermédiaire est effectuée par le régulateur de réserve de réglage pour les raisons suivantes: - Réserve de réglage trop petite (p3480). - Tension réseau trop élevée. - Tension de raccordement paramétrée trop faible (p0210). - Valeur de consigne trop élevée pour le courant réactif du réseau.
Remède :	- Vérifier le réglage de la tension de raccordement (p0210). - Rechercher la présence éventuelle de surtensions sur le réseau. - Diminuer la réserve de réglage (p3480). - Diminuer la valeur de consigne du courant réactif. Voir aussi : p0210, p0280, p3480
206810	<Emplacement>Alimentation: Tension de circuit intermédiaire Seuil d'alarme
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	En cours de fonctionnement, la tension de circuit intermédiaire est passée en dessous du seuil d'alarme. Le seuil d'alarme résulte de la somme de p0279 et r0296. Causes possibles : - Creux de tension de réseau ou autre perturbation du réseau - Surcharge de l'alimentation - Pour Active Line Module : paramétrage incorrect du régulateur. Voir aussi : p0279 (Tension circuit intermédiaire Offset Seuil d'alarme), r0296 (Tension de circuit intermédiaire Seuil de sous-tension)
Remède :	- Contrôler la tension et la qualité du réseau. - Réduire la puissance absorbée, éviter les variations brusques de charge. - Pour Active Line Module : adapter le paramétrage du régulateur (par ex. avec une identification automatique du réseau (p3410 = 4, 5)).
206849	<Emplacement>Alimentation: Mode court-circuitage actif
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause : La commande séquentielle du régulateur de l'hystérésis du courant a détecté un court-circuit (r5452, r5522). La valeur absolue de tension (r5444[0], r5512[0]) se situe sous la limite de tension court-circuit (p5459[2], p5529[2]) et la limitation de courant est active (r5402.3=1, r5502.3=1).
Remarque :
 La limite de courant effective est obtenue à partir de la surintensité (p5453) et de la largeur d'hystérésis (p5454) paramétrées.

Remède :

- Contrôler le paramétrage du régulateur de l'hystérésis du courant (p5453).
- Contrôler la présence éventuelle d'un court-circuit dans le câble réseau.

206850 **<Emplacement>Alimentation: Présence d'un court-circuit pendant une durée trop longue**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La durée maximale admissible (p5458[1], p5528[1]) du court-circuit a été dépassée. Le court-circuit n'a pas pu être éliminé en l'espace de ce temps.

Remède :

- Contrôler le paramétrage de la durée minimale (p5458[1], p5528[1]).
- Contrôler le réseau et les fusibles.

206851 **<Emplacement>Alimentation: Arrivée décentralisée Surveillance réseau déclenchée**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828

Réaction : ARRET2 (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La surveillance du réseau de l'arrivée réseau décentralisée s'est déclenchée.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
 correspond au mot d'état (r5542).

Remède :

- Contrôler le réseau.
- Contrôler le paramétrage de la surveillance du réseau (p5540 ... p5559).

206855 **<Emplacement>Alimentation: La surveillance du filtre réseau est entrée en action**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une valeur de seuil paramétrée dans p3678 a été dépassée par le haut ou par le bas dans le filtre réseau.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 0 : Dépassement par le bas de la valeur de seuil de tension de la surveillance de tension alpha/bêta (p3678[0]).
 1 : Dépassement par le haut de la valeur de seuil de courant (p3678[1]).
 2 : Dépassement par le bas de la valeur de seuil de tension de la surveillance de tension de conducteur (p3678[0]).
 Voir aussi : p3678 (Surveillance de filtre Valeurs de seuil), p3679 (Transformateur Surveillance de filtre Temps)

Remède :

- Contrôler le paramétrage des valeurs de seuil pour la surveillance de filtre (p3678).
- Contrôler les filtre.

Valeur de défaut = 0 :

- Contrôler le paramétrage du temps de lissage de la surveillance de tension (p3679[0]).

Valeur de défaut = 1 :

- Contrôler le paramétrage de la durée minimale de la surveillance de courant (p3679[1]).

206860 **<Emplacement>Alimentation: Activation du module de fonction impossible**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : L'activation du module de fonction est impossible. La partie puissance utilisée ne dispose pas de la propriété "bloc de commande avec régulation de limitation de courant" (r0192.19 ou r0192.30).

Pour le module de fonction concerné, voir valeur de défaut r0949 (la valeur de r0949 correspond au bit du paramètre p0108).

r0949 = 7 : Module de fonction "Maintien dynamique du réseau"

r0949 = 12 : Module de fonction "Régulation du statisme de réseau"

Voir aussi : r0192

Remède :

- Vérifier si la partie puissance utilisée dispose de la propriété "bloc de commande avec régulation de limitation de courant" (p0192.19 ou r0192.30).
- Le cas échéant, remplacer la partie puissance utilisée par une partie puissance disposant de la propriété "bloc de commande avec régulation de limitation de courant".

206900 **<Emplacement>Braking Module: Défaut (1 -> 0)**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le Braking Module signale un "Défaut (1 -> 0)" via la borne X21.4 (forme "Booksize") ou X21.5 (forme "Châssis"). Ce signal est relié à une entrée TOR du système et connecté en conséquence via l'entrée binecteur p3866[0...7].

Causes possibles :

- Câblage du signal ou connexion FCOM de la source du signal incorrect.
- Surchauffe.
- Alimentation de l'électronique absente.
- Défaut à la terre / court-circuit.
- Défaut interne du composant.

Voir aussi : p3866 (Braking Module Défaut)

Remède :

- Contrôler l'entrée binecteur p3866[0...7] et le câblage de la borne X21.4 (forme "Booksize") ou X21.5 (forme "Châssis").
- Réduire le freinage.
- Vérifier l'alimentation 24 V du composant.
- Contrôler la présence éventuelle d'un défaut à la terre ou d'un court-circuit.
- Le cas échéant, remplacer le composant.

206901 **<Emplacement>Braking Module: Pré-alarme coupure I2t**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le Braking Module forme "Booksize" signale via la borne X21.3 "Pré-alarme coupure I2t".
Ce signal est relié à une entrée TOR du système et connecté en conséquence via l'entrée binecteur p3865[0...7].
Remarque :
Cette fonction n'est pas disponible pour la forme "Châssis".

Remède : - Réduire le freinage.
- Contrôler l'entrée binecteur p3865[0...7] et le câblage de la borne X21.3 du Braking Module concerné.

206904 **<Emplacement>Le Braking Module interne est verrouillé**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : B_INF_828

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le Braking Module interne a été verrouillé à l'aide de l'entrée binecteur p3680 = état logique 1.
A l'état verrouillé, il est impossible de dissiper de l'énergie par la résistance de freinage.
Voir aussi : p3680 (Braking Module interne Verrouillage)

Remède : Déverrouiller le Braking Module interne (BI: p3680 = signal à l'état 0).

206905 **<Emplacement>Braking Module interne Coupure I2t Alarme**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : B_INF_828

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le Braking Module interne signale une alarme en raison d'une valeur I2t trop élevée.
80 % de la durée d'activation maximale du hacheur de freinage sont atteints.
Remarque :
Cette signalisation est également affichée via BO: p3685.
Voir aussi : r3685 (Braking Module numérique Pré-alarme coupure I2t)

Remède : Réduire le freinage.

206906 **<Emplacement>Braking Module interne Défaut**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : B_INF_828

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le Braking Module interne signale un défaut en raison d'une surintensité ou d'une valeur I2t trop élevée et est verrouillé.
Remarque :
Cette signalisation est également indiquée via BO: p3686.
Valeur de défaut (r0949, interpréter bit par bit) :
Bit 0 = 1 : Dépassement I2t
Bit 1 = 1 : Surintensité
Voir aussi : r3686 (Braking Module numérique Défaut)

Remède : Réduire le freinage.

206907 <Emplacement>Braking Module interne Surchauffe

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : B_INF_828

Réaction : ARRET2 (ARRET1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La sonde thermométrique raccordée à la résistance de freinage signale une surchauffe.
Le Braking Module reste actif. Si la surchauffe reste présente pendant plus de 60 s, le défaut F06908 est généré et le Braking Module est désactivé.
Voir aussi : r3687 (Braking Module numérique Pré-alarme Surchauffe)

Remède : - Réduire la température à la sonde.
- Vérifier le raccordement de la sonde thermométrique.

206908 <Emplacement>Braking Module interne Surchauffe Coupure

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : B_INF_828

Réaction : ARRET2 (ARRET1)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Désactivation du Braking Module en raison d'une surchauffe au niveau de la sonde thermométrique de la résistance de freinage.
La surchauffe est signalée par la sonde depuis plus de 60 s.
Voir aussi : r3688 (Braking Module interne Surchauffe Coupure)

Remède : - Réduire la température à la sonde.
- Vérifier le raccordement de la sonde thermométrique.

206909 <Emplacement>Braking Module interne Défaut Uce

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : B_INF_828

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Dans la partie puissance, la surveillance de la tension collecteur-émetteur (Uce) du semiconducteur de puissance pour la commande de la résistance de freinage est entrée en action.

Causes possibles :

- Court-circuit aux bornes de la résistance de freinage.
- Défaut du semiconducteur de puissance dans la commande de la résistance de freinage.

Remarque :

Cette alarme peut également être émise lorsqu'aucune résistance de freinage n'est connectée et que de l'énergie est réinjectée dans le Braking Module.

Voir aussi : r3689 (Braking Module numérique Défaut Uce)

Remède : - Raccorder la résistance de freinage.
- Vérifier le raccordement de la résistance de freinage.
- Contrôler la résistance de freinage.
- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
- Remplacer l'appareil.

207011 <Emplacement>Entraînement: Surchauffe moteur

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement :

SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : KTY84 :

La température du moteur a dépassé le seuil de défaut (p0605) ou la temporisation (p0606) après dépassement du seuil d'alarme (p0604) a expiré.

CTP, bilame à contact NF :

Le seuil de déclenchement de 1650 ohms a été dépassé (pour SME p4600 ... p4603 ou pour TM120 p4610 ... p4613 = 10, 30) ou la temporisation (p0606) après le dépassement de 1650 ohms s'est écoulée (pour SME p4600 ... p4603 ou pour TM120 p4610 ... p4613 = 12, 32).

Modèle thermique du moteur :

La température calculée du moteur est trop élevée.

Causes possibles :

- Le moteur est en surcharge.
- La température ambiante est trop élevée.
- CTP / bilame à contact NF : rupture de fil ou sonde non connectée.
- Le paramétrage du modèle thermique du moteur est incorrect.

Hystérésis : 2 K

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

1, 2, 3, 4:

Numéro du canal de température générant la signalisation (pour SME/TM120 (p0601 = 10, 11)).

200:

Modèle thermique du moteur 1 (I2t) : température trop élevée (p0615).

300:

Modèle thermique du moteur 3 : la température après l'écoulement du délai de timeout est toujours supérieure au seuil d'alarme (p5398).

301:

Modèle thermique 3 du moteur : température trop élevée (p5399) ou modèle non paramétré.

302:

Modèle thermique du moteur 3 : température du capteur en dehors de la plage valide.

Voir aussi : p0351, p0604, p0605, p0606, p0612, p0613, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

Remède :

- Diminuer la charge du moteur.
- Contrôler la température ambiante et la ventilation du moteur.
- Vérifier le câblage et le raccordement de la sonde thermométrique.
- Vérifier les limites de surveillance.
- Contrôler le type de capteur (p0404).
- Contrôler le type de moteur (p0300, p0301).
- Vérifier l'activation du modèle thermique du moteur (p0612).
- Vérifier les paramètres du modèle thermique de moteur.
- Contrôler le capteur (p0404).

Voir aussi : p0351, p0604, p0605, p0606, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628, r5397

207012 <Emplacement>Entraînement: Modèle thermique du moteur 1/3 surchauffe

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement :

SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un dépassement du seuil d'alarme a été détecté grâce au modèle thermique du moteur 1/3.
Hystérésis : 2 K.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
200:
Modèle thermique du moteur 1 (l2t) : température trop élevée (p0605).
300:
Modèle thermique du moteur 3 : température trop élevée (p5398).
Voir aussi : r0034, p0351, p0605, p0611, p0612, p0613

Remède :

- Vérifier et éventuellement réduire la charge du moteur.
- Vérifier la température ambiante du moteur.
- Vérifier l'activation du modèle thermique du moteur (p0612).

Modèle thermique du moteur 1 (l2t) :

- Contrôler la constante de temps thermique (p0611).
- Vérifier le seuil d'alarme (p0605).

Modèle thermique du moteur 3 :

- Contrôler le type de moteur.
- Vérifier le seuil d'alarme (p5398).
- Contrôler les paramètres du moteur.

Voir aussi : r0034, p0351, p0605, p0611, p0612, r5397

207013 <Emplacement>Entraînement: Modèle thermique du moteur Configuration Défaut

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur s'est produite dans la configuration du modèle thermique du moteur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
300:
Modèle thermique du moteur 3 : Le capteur ne fournit pas la température de capteur requise pour le modèle thermique.
301:
Modèle thermique du moteur 3 : Le type de capteur est inconnu.
302:
Modèle thermique du moteur 3 : Au moins un autre modèle thermique a été activé simultanément.
303:
Modèle thermique du moteur inconnu dans la version firmware actuelle.
Voir aussi : p0300, p0301, p0404, p0612

Remède :

- Contrôler le type de capteur.
- Contrôler le type de moteur.
- Vérifier l'activation du modèle thermique du moteur (p0612).
- Vérifier les paramètres du modèle thermique du moteur (p5350 et suivants).

Voir aussi : p0300, p0301, p0404, p0612

207014 <Emplacement>Entraînement: Modèle thermique du moteur Configuration Alarme

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement :	NEANT
Cause :	Une erreur s'est produite dans la configuration du modèle thermique du moteur. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1: Tous les modèles thermiques du moteur : la sauvegarde de la température du modèle est impossible. 300: Modèle thermique du moteur 3 : la valeur de seuil pour l'alarme (p5398) est supérieure à la valeur de seuil pour le défaut (p5399). Voir aussi : p0610, p5390, p5391
Remède :	- Régler la réaction en cas de surchauffe du moteur sur l'alarme "Alarme et défaut, pas de réduction de I_max" (p0610 = 2). - Vérifier et corriger les valeurs de seuil (p5398, p5399). Voir aussi : p0610, p5390, p5391

207015	<Emplacement>Entraînement: Sonde thermométrique moteur Alarme
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un défaut a été détecté lors de l'évaluation de la sonde thermométrique réglée dans p0600 et p0601. Avec l'erreur, la temporisation est déclenchée dans p0607. Si l'erreur persiste à expiration de ce délai, le défaut F07016 est généré au plus tôt 50 ms après l'alarme A07015. Causes possibles : - Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY : R > 1630 ohms). - Résistance mesurée trop faible (CTP : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms). Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : - Lorsque SME/TM120 est activé (p0601 = 10, 11) : numéro du canal de température générant la signalisation.
Remède :	- Vérifier le raccordement de la sonde - Vérifier le paramétrage (p0600, p0601). Voir aussi : r0035, p0600, p0601, p0607

207016	<Emplacement>Entraînement: Sonde thermométrique moteur Défaut
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Un défaut a été détecté lors de l'évaluation de la sonde thermométrique réglée dans p0600 et p0601. Causes possibles : - Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY : R > 1630 ohms). - Résistance mesurée trop faible (CTP : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms). Remarque : En cas d'alarme A07015, la temporisation est déclenchée dans p0607. Si l'erreur persiste à expiration de ce délai, le défaut F07016 est généré au plus tôt 50 ms après l'alarme A07015. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : - Lorsque SME/TM120 est activé (p0601 = 10, 11) : numéro du canal de température générant la signalisation. Voir aussi : p0607 (Défaut de sonde thermométrique Temporisation)

Remède :

- Vérifier le raccordement de la sonde
- Vérifier le paramétrage (p0600, p0601).
- Moteurs asynchrones: Désactiver le défaut de la sonde thermométrique (p0607 = 0).
- En présence d'un TM120 et d'un SMC/SME (p0601 = 10, 11) régler sur l'entraînement le même type de sonde (p4610 à p4613) que pour TM120.

Voir aussi : r0035, p0600, p0601, p0607

207017 <Emplacement>Température additionnelle Seuil d'alarme dépassé

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La température additionnelle a dépassé le seuil d'alarme dans p4102[0].
Le temps dans p4103 est démarré lorsque cette alarme survient. Si l'alarme est encore présente à l'issue de ce délai, le défaut F07018 est généré.

- Surchauffe (r4105 > p4102[0]).

Voir aussi : p4100, p4102, p4103, r4105

Remède :

- Vérifier le raccordement de la sonde
- Vérifier le paramétrage (p4100).

207018 <Emplacement>Température additionnelle Seuil de défaut dépassé

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET1 (ARRET2, ARRET3, CAPTEUR, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La température additionnelle a dépassé le seuil de défaut dans p4102[1].
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

- 0 : Surchauffe (r4105 > p4102[1] ou r4105 > p4102[0] pendant plus longtemps que le temps dans p4103).
- 1 : Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY : R > 1630 ohms). Résistance mesurée trop faible (KTY : R < 50 ohms).

Voir aussi : p4100, p4102, p4103, r4105

Remède :

- Vérifier le raccordement de la sonde
- Vérifier le paramétrage (p4100).

207080 <Emplacement>Entraînement: Paramètres de régulation incorrects

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	Les paramètres de régulation sont incorrects (p. ex. p0356 = dispersion L = 0). Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : La valeur de défaut contient le numéro du paramètre concerné. Les numéros de paramètres suivants ne se présentent en tant que valeurs de défaut que pour les entraînements de type Vector: p0310, pour les moteurs synchrones: p0341, p0344, p0350, p0357 Les numéros de paramètres suivants ne se présentent pas en tant que valeurs de défaut pour les moteurs synchrones: p0354, p0358, p0360 Voir aussi : p0310, p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0357, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, r1082, p1300
Remède :	Modifier les paramètres indiqués par la valeur de défaut (r0949) (p. ex. p0640 = limite de courant > 0). Voir aussi : p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, r1082

207082	<Emplacement>Macro: Exécution impossible
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1, information complémentaire : %2, numéro de paramètre provisoire : %3
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Impossible d'exécuter la macro. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : ccccbbaa hex: cccc = Numéro de paramètre provisoire, bb = Informations complémentaires, aa = Cause du défaut Causes du défaut dans le paramètre de déclenchement même : 19 : le fichier appelé n'est pas valide pour le paramètre de déclenchement. 20 : le fichier appelé n'est pas valide pour le paramètre 15. 21 : le fichier appelé n'est pas valide pour le paramètre 700. 22 : le fichier appelé n'est pas valide pour le paramètre 1000. 23 : le fichier appelé n'est pas valide pour le paramètre 1500. 24 : le type de données d'une balise est incorrect (par ex. l'indice, le numéro ou le bit n'est pas U16). Causes du défaut dans les paramètres à régler : 25 : ErrorLevel a une valeur non définie. 26 : mode a une valeur indéfinie. 27 : une valeur a été insérée dans la balise Value en tant que chaîne de caractères (String) différente de "DEFAULT" 31 : type d'objet entraînement (DO) saisi inconnu. 32 : aucun appareil n'a été trouvé pour le numéro d'objet entraînement déterminé. 34 : un paramètre de déclenchement a été appelé de manière récursive. 35 : l'écriture du paramètre via macro n'est pas autorisée. 36 : la vérification de la description des paramètres a échoué, paramètre en lecture seule, absent, type de données, plage de valeurs ou affectation incorrect(e). 37 : le paramètre source d'une connexion FCOM n'a pas pu être déterminé. 38 : un indice a été réglé pour un paramètre non indexé (ou dépendant du CDS). 39 : aucun indice n'a été réglé pour un paramètre indexé. 41 : une opération sur bit n'est autorisée que pour des paramètres de format DISPLAY_BIN. 42 : une valeur différente de 0 ou 1 a été réglée pour une opération sur bit. 43 : la lecture du paramètre à modifier par l'opération sur bit a échoué. 51 : le réglage usine pour DEVICE doit uniquement être exécuté sur le DEVICE. 61 : échec de réglage d'une valeur.
Remède :	- Contrôler le paramètre concerné. - Contrôler le fichier de la macro et les connexions FCOM. Voir aussi : p0015, p0700, p1000, p1500

207083	<Emplacement>Macro: Fichier ACX non trouvé
Valeur de signalisation :	paramètre : %1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le fichier ACX (macro) à exécuter n'a pas pu être localisé dans le répertoire correspondant. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Numéro du paramètre utilisé pour le démarrage de l'exécution. Voir aussi : p0015, p0700, p1000, p1500
Remède :	- Vérifier si le fichier est présent dans le répertoire correspondant de la carte mémoire. Exemple : Si p0015 = 1501, le fichier ACX sélectionné doit se trouver dans le répertoire suivant: ... /PMACROS/DEVICE/P15/PM001501.ACX
207084	<Emplacement>Condition pour WaitUntil non remplie
Valeur de signalisation :	paramètre : %1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La condition d'attente réglée dans la macro n'a pas été remplie après un certain nombre de tentatives. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Numéro de paramètre pour lequel la condition a été posée.
Remède :	Vérifier la condition pour la boucle WaitUntil et effectuer les corrections requises.
207085	<Emplacement>Entraînement: Paramètres de commande/régulation modifiés
Valeur de signalisation :	paramètre : %1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Des paramètres de la commande/régulation ont été forcés. Causes possibles : 1. En raison d'autres paramètres, ils ont dépassé des limites dynamiques. 2. En raison de propriétés absentes sur le matériel détecté, ils sont inutilisables. 3. En raison de l'absence de constante de temps thermique, la valeur est estimée. 4. En raison de l'absence de protection thermique du moteur, le modèle thermique 1 du moteur est activé. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : numéro de paramètre modifié. 340: Le calcul automatique des paramètres de moteur et de régulation a été exécuté (p0340 = 1) car la régulation vectorielle a été activée ultérieurement en tant que configuration (r0108.2). 611: La constante de temps du modèle thermique 1 du moteur a été estimée. 612: Le modèle thermique 1 du moteur a été activé (p0612.0 = 1). Voir aussi : p0640, p1082, r1082, p1300, p1800

Remède : Non nécessaire.
Aucune modification de paramètre n'est nécessaire car les paramètres ont déjà été limités de manière cohérente.

207086 **<Emplacement>Commutation d'unité: Dépassement de limite de paramètre dû à la modif. de valeur de référence**

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Un paramètre de référence a été modifié de manière interne au système. Il en est résulté pour les paramètres concernés que la valeur réglée n'a pas pu être écrite en valeur relative.
Les paramètres ont été réglés à la valeur de la limite minimale/maximale dépassée ou du réglage usine.
Cause possible :
- Dépassement de la limite minimale/maximale statique ou applicative.
Valeur de défaut (r0949, paramètre):
Paramètres de diagnostic pour l'affichage des paramètres n'ayant pas pu être recalculés.
Voir aussi : p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

Remède : Vérifier la valeur de paramètre adaptée et la corriger le cas échéant.
Voir aussi : r9450 (Modif. valeur de référence Paramètres dont le recalcul a échoué)

207087 **<Emplacement>Entraînement: Fonctionnement sans capteur impossible avec fréquence de découpage paramétrée**

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Un fonctionnement sans capteur est impossible avec la fréquence de découpage paramétrée (p1800).
Le fonctionnement sans capteur est activé sous les conditions suivantes:
- La vitesse de commutation pour le fonctionnement sans capteur (p1404) est inférieure à la vitesse maximale (p0322).
- Un type de régulation avec fonctionnement sans capteur est sélectionné (p1300).
- Les défauts du capteur moteur entraînent la réaction sur défaut en fonctionnement sans capteur (p0491).
Voir aussi : p0491, p1300, p1404, p1800

Remède : Augmenter la fréquence de découpage (p1800).
Remarque :
En fonctionnement sans capteur, la fréquence de découpage doit être au moins égale à la moitié du temps de cycle du régulateur de courant (1/p0115[0]).

207088 **<Emplacement>Commutation d'unité: Dépassement de limite de paramètre dû à la commutation d'unité**

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une commutation d'unité a été déclenchée. Il en résulte le dépassement de la limite d'un paramètre.
 Causes possibles pour le dépassement de la limite d'un paramètre :
 - Lors de l'arrondissement d'un paramètre selon la règle des décimales, sa limite minimale ou maximale statique a été dépassée.
 - Imprécisions avec le type de données "FloatingPoint" (virgule flottante).
 Dans ces cas-là, la valeur est arrondie vers le haut si la limite minimale était dépassée et vers le bas si c'était la limite maximale.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Paramètre de diagnostic r9451 pour afficher tous les paramètres dont la valeur a dû être adaptée.
 Voir aussi : p0100, p0349, p0505

Remède : Vérifier les valeurs de paramètres adaptées et les corriger le cas échéant.
 Voir aussi : r9451 (Changement d'unité Paramètres adaptés)

207089 **<Emplacement>Commutation d'unité: Activation d'un module de fonction bloqué car unités commutées**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Une tentative d'activer un module de fonction a eu lieu. Cette action n'est pas autorisée si des unités ont été commutées.
 Voir aussi : p0100, p0349, p0505

Remède : Réinitialiser les commutations d'unités sur le réglage usine.

207090 **<Emplacement>Entraînement: Limite de couple haute inférieure à limite basse**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La limite supérieure du couple supérieure est inférieure à sa limite inférieure.

Remède : Si le paramètre P1 est relié à p1522 et le paramètre P2 à p1523, il faut s'assurer que $P1 \geq P2$.

207091 **<Emplacement>Entraînement: Dynamique du régulateur de courant déterminée non valide**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : L'identification de la boucle fermée de régulation de courant a échoué.

Causes possibles :
 - erreur de réglage du régulateur de courant
 - amplitude PRBS p5297 trop élevée

Remède : Répéter la mesure avec une amplitude d'excitation p5297 moins importante.
 Adapter le cas échéant le gain du régulateur de courant.

207092	<Emplacement>Entraînement: Estimateur d'inertie pas encore prêt
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	L'estimateur d'inertie n'a pas encore de valeurs valides. Le calcul de l'accélération ne peut pas être exécuté. L'estimateur d'inertie est prêt lorsque les valeurs de frottement (p1563, p1564) ainsi que la valeur d'inertie (p1493) ont été déterminées (r1407.26 = 1).
Remède :	Répéter le processus lorsque l'estimateur d'inertie est prêt (r1407.26 = 1).
207093	<Emplacement>Entraînement: Signal de test Défaut
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET3 (ARRET1, ARRET2, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 : Aucune limitation de déplacement n'est définie (p5308 = 0). 2 : L'estimateur d'inertie ne s'est pas stabilisé en l'espace du temps paramétré (p5309) (r1407.26). 3 : La distance paramétrée (p5308) a été dépassée. 4 : Aucun capteur moteur paramétré. Voir aussi : p5308 (Signal de test Limitation de déplacement), p5309 (Signal de test Durée)
Remède :	Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 : Définir une limitation du déplacement (p5308). 2 : Augmenter la durée (p5309) ou la limitation du déplacement (p5308). 3 : Contrôler la limitation du déplacement (p5308). 4 : Utiliser le capteur moteur.
207100	<Emplacement>Entraînement: Périodes d'échantillonnage non réinitialisables
Valeur de signalisation :	paramètre : %1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Lors de la réinitialisation des paramètres d'entraînement (p0976), les périodes d'échantillonnage ne sont pas réinitialisables via p0111, p0112, p0115. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : paramètre dont le réglage empêche la réinitialisation des périodes d'échantillonnage. Voir aussi : r0110 (Périodes d'échantillonnage de base)
Remède :	- Continuer à utiliser les périodes d'échantillonnage réglées. - Rétablir la valeur initiale du temps de cycle de base p0110[0] avant de réinitialiser les paramètres d'entraînement. Voir aussi : r0110 (Périodes d'échantillonnage de base)

207110	<Emplacement>Entraînement: Périodes d'échantillonnage et temps de cycle de base incompatibles
Valeur de signalisation :	paramètre : %1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Les périodes d'échantillonnage paramétrées ne sont pas compatibles avec le temps de cycle de base. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : La valeur de défaut indique le paramètre concerné. Voir aussi : r0110, r0111, p0115
Remède :	Introduire des périodes d'échantillonnage identiques au temps de cycle de base, par ex. en sélectionnant p0112. Pour ce faire, tenir compte du temps de cycle de base sélectionné dans p0111. Les périodes d'échantillonnage ne peuvent être changées manuellement dans p0115 que dans le réglage par défaut des périodes d'échantillonnage au niveau expert (p0112). Voir aussi : r0110, r0111, p0112, p0115
207140	<Emplacement>Entraînement: Période d'échantillonnage du régulateur de courant non appropriée pour les broches
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La période d'échantillonnage du régulateur de courant paramétrée pour les broches est trop longue.
Remède :	Régler la période d'échantillonnage sur une valeur inférieure ou égale à celle qui figure dans r5034 (p0112, p0115). Voir aussi : p0112, p0115, r5034
207200	<Emplacement>Entraînement: Maîtrise de commande Ordre de MARCHE présent
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	L'ordre MARCHE/ARRET1 est présent (pas d'état logique 0). Il est influencé soit par l'entrée binecteur p0840 (CDS actuel) soit par le bit 0 du mot de commande via la maîtrise de commande.
Remède :	Commuter le signal à 0 par l'entrée binecteur p0840 (CDS actuel) ou le bit 0 du mot de commande via la maîtrise de commande.
207220	<Emplacement>Entraînement: Pilotage par API absent
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET1 (ARRET2, NEANT) Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : Le signal de "pilotage par l'API" manque pendant le fonctionnement.

- La connexion de l'entrée binecteur pour le "pilotage par l'API" est incorrecte (p0854).
- La commande supérieure a supprimé le signal de "pilotage par l'API".
- Le transfert de données via le bus de terrain (maître/entraînement) a été interrompu.

Remède :

- Vérifier la connexion de l'entrée binecteur pour le "pilotage par l'API" (p0854).
- Vérifier le signal de "pilotage par l'API" et le mettre en marche éventuellement.
- Vérifier le transfert de données via le bus de terrain (maître/entraînement).

Remarque :

Si l'entraînement doit continuer à fonctionner après suppression du signal "Conduite par API", il faut paramétrer la réaction sur défaut sur "AUCUN" ou le type de signalisation sur Alarme.

207300 <Emplacement>Entraînement: Contacteur réseau Absence de signalisation en retour

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2 (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :

- Le contacteur réseau n'a pas pu être fermé en l'espace du temps p0861.
- Le contacteur réseau n'a pas pu être ouvert en l'espace du temps p0861.
- Le contacteur réseau est retombé en fonctionnement.
- Le contacteur réseau est fermé bien que le variateur soit coupé.

Remède :

- Vérifier le réglage de p0860.
- Vérifier la boucle de signalisation en retour du contacteur réseau.
- Augmenter le délai de timeout dans p0861.

Voir aussi : p0860, p0861

207320 <Emplacement>Entraînement: Redémarrage automatique annulé

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :

- Le nombre spécifié des tentatives de redémarrage (p1211) a été épuisé, car les défauts n'ont pas pu être acquittés dans le délai de timeout imparti (p1213). Le nombre de tentatives de redémarrage (p1211) est décrémenté à chaque nouvelle tentative de démarrage.
- Absence d'ordre de MARCHE.
- Le délai de timeout de la partie puissance (p0857) est dépassé.
- En quittant la mise en service de même qu'après l'identification de moteur ou l'optimisation du régulateur de vitesse, il n'y a pas réenclenchement automatique.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :

Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Augmenter le nombre de tentatives de redémarrage (p1211). Le nombre actuel des tentatives de démarrage est affiché dans r1214.
- Augmenter le temps d'attente dans p1212 et/ou le délai de timeout dans p1213.
- Créer un ordre de MARCHE (p0840).
- Augmenter ou désactiver le délai de timeout de la partie puissance (p0857).

207321 <Emplacement>Entraînement: Redémarrage automatique actif

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le redémarrage automatique (RedAut) est actif. Au retour de la tension réseau et/ou après suppression des causes de défaut, le variateur est automatiquement réenclenché. Les impulsions sont débloquentées, et le moteur se met à tourner.
Remède :	- Bloquer éventuellement le redémarrage automatique (RedAut) (p1210 = 0). - Le cas échéant, interrompre directement l'opération de redémarrage en annulant l'ordre MARCHE (BI: p0840).

207329	<Emplacement>Entraînement: Estimateur kT, caractéristique kT(iq) ou compensation de tension inopérants
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Une fonction du module de fonction "Régulation étendue du couple" (r0108.1) a été activée, mais la fonction n'est pas opérationnelle dans son intégralité. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 ... 3 : L'estimateur kT est actif (p1780.3 = 1) sans compensation active des défauts de représentation de tension dans le variateur. La précision de couple est ainsi fortement limitée. 1 : Le défaut de représentation de tension du variateur "Valeur finale" est 0 (p1952). 2 : Le défaut de représentation de tension du variateur "Offset de courant" est 0 (p1953). 3 : La compensation du défaut de représentation de tension est désactivée (p1780.8 = 0). 4 : L'estimateur kT (p1780.3 = 1), la caractéristique kT(iq) (p1780.9 = 1) ou la compensation du défaut de représentation de tension (p1780.8 = 1) ont été activés sans activation du module de fonction "Régulation étendue du couple" (module de fonction activé : r0108.1 = 1).
Remède :	Valeur de défaut = 1, 2 : - Procéder à une identification du défaut de représentation de tension dans le variateur (p1909.14 = 1, p1910 = 1). - Régler le paramètre de compensation du défaut de représentation de tension dans le variateur (p1952, p1953). Valeur de défaut = 3 : - Activer la compensation du défaut de représentation de tension dans le variateur (p1780.8 = 1). Valeur de défaut = 4 : - Activer le module de fonction "Régulation étendue du couple" (r0108.1 = 1) ou désactiver les fonctions correspondantes (p1780.3 = 0, p1780.8 = 0, p1780.9 = 0).

207350	<Emplacement>Entraînement: Détecteur paramétré sur la sortie TOR
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause : Le détecteur est connecté sur une entrée/sortie TOR bidirectionnelle et la borne est réglée comme une sortie.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 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)
 Concernant la désignation des bornes :
 La première désignation vaut pour la CU320, et la deuxième pour la CU305.

Remède :
 - Régler la borne comme entrée (p0728).
 - Désactiver des détecteurs (p0488, p0489, p0580).

207351 **<Emplacement>Entraînement: Détecteur paramétré sur la sortie TOR**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le détecteur est connecté sur une entrée/sortie TOR bidirectionnelle et la borne est réglée comme une sortie.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 0 : DI/DO 0 décentralisée (X3.2)
 1 : DI/DO 1 décentralisée (X3.4)

Remède :
 - Régler la borne comme entrée (p4028).
 - Désactiver des détecteurs (p0488, p0489).
 Voir aussi : p0488, p0489, p4028

207354 **<Emplacement>Entraînement: Compensation du couple de saillance impossible**

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, jeu de paramètres d'entraînement : %2

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La compensation du couple de saillance est sélectionnée et n'est pas prise en charge (entièrement).
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 yyyyyxxx hex : yyyy = cause du défaut, xxxx = jeu de paramètres d'entraînement
 yyyy = 1 : l'évaluation de capteur ne prend pas en charge cette fonction.
 yyyy = 2 : le capteur n'a aucune information absolue.
 yyyy = 3 : le moteur n'a pas de capteur (p0187 = 99).

Remède : Le cas échéant, désélectionner la compensation du couple de saillance (p5250 = 0).
 Si cause du défaut = 1 :
 utiliser un codeur absolu ou une évaluation de capteur qui prend en charge la fonction (r0459.13 = 1). Le cas échéant, mettre à niveau la version firmware (version 04.50.30.01 ou plus récente requise).
 Si cause du défaut = 2 :
 Utiliser un capteur avec information absolue (piste absolue, top zéro univoque, résolveur avec une paire de pôles). Tant qu'aucune réinitialisation du capteur n'est effectuée après l'apprentissage (défaut capteur, stationnement, POWER ON), la fonction peut être testée. Une utilisation permanente n'est pas recommandée.
 Si cause du défaut = 3 :
 sélectionner la compensation du couple de saillance seulement en fonctionnement avec capteur moteur.
 Voir aussi : p5250 (Activer la compensation du couple de saillance), p5251 (Activer apprentissage de la compensation du couple de saillance)

207400 <Emplacement>Entraînement: Régulateur de tension maximale de circuit intermédiaire actif

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Le régulateur de tension du circuit intermédiaire a été activé par le dépassement du seuil supérieur d'entrée en action (p1244).
 Un écart de régulation peut résulter entre la vitesse de consigne et la vitesse réelle.
 Voir aussi : r0056, p1240
Remède : Non nécessaire.
 Cette alarme disparaît automatiquement après un passage net au-dessous du seuil supérieur.
 Le cas échéant, prendre les mesures suivantes :
 - Utiliser le Braking Module ou l'unité de récupération
 - Augmenter les temps de descente (p1121, p1135).
 - Désactiver le régulateur Vdc_max (p1240 = 0)

207402 <Emplacement>Entraînement: Régulateur de tension minimale de circuit intermédiaire activé

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Le régulateur de tension du circuit intermédiaire a été activé par le dépassement du seuil inférieur d'entrée en action (r1248).
 Un écart de régulation peut résulter entre la vitesse de consigne et la vitesse réelle.
 Une cause possible est, par ex., la panne du secteur.
 Voir aussi : r0056, p1240, p1248
Remède : Non nécessaire.
 Cette alarme disparaît automatiquement après un passage net au-dessus du seuil inférieur.
 Le cas échéant, prendre les mesures suivantes :
 - Contrôler le réseau et l'alimentation.
 - Augmenter les temps de montée (p1120).
 - Désactiver le régulateur Vdc_min (p1240 = 0)

207403	<Emplacement>Entraînement: Seuil inférieur de tension de circuit intermédiaire atteint
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La surveillance de la tension du circuit intermédiaire est active (p1240 = 5, 6) et le seuil inférieur de tension du circuit intermédiaire (p1248) a été atteint à l'état "fonctionnement".
Remède :	- Contrôler la tension réseau - Vérifier l'alimentation. - Abaisser le seuil inférieur de tension du circuit intermédiaire (p1248). - Désactiver la surveillance de tension du circuit intermédiaire (p1240 = 0).
207404	<Emplacement>Entraînement: Seuil supérieur de tension de circuit intermédiaire atteint
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La surveillance de la tension du circuit intermédiaire est active (p1240 = 4, 6) et le seuil supérieur de tension du circuit intermédiaire (p1244) a été atteint à l'état "fonctionnement".
Remède :	- Contrôler la tension réseau - Contrôler l'alimentation ou le Braking Module. - Augmenter le seuil supérieur de tension du circuit intermédiaire (p1244). - Désactiver le cas échéant la surveillance de tension du circuit intermédiaire (p1240 = 0).
207410	<Emplacement>Entraînement: Sortie du régulateur de courant limitée
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La condition "$I_{mes} = 0$ et $U_{q_csg_1}$ pendant plus de 16 ms en limitation" est présente. Elle peut avoir les causes suivantes: - Moteur non connecté ou contacteur de moteur ouvert. - Aucune tension de circuit intermédiaire disponible. - Motor Module défectueux.
Remède :	- Raccorder le moteur ou vérifier le contacteur du moteur. - Vérifier la tension du circuit intermédiaire (r0070). - Vérifier le Motor Module.
207411	<Emplacement>Entraînement: Sortie du régulateur de flux limitée
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	La consigne de flux prescrite ne peut pas être atteinte bien que le courant d'excitation maximal réglé ait été spécifié (p1603). - Les paramètres du moteur sont incorrects. - Les paramètres du moteur et le couplage du moteur (étoile/triangle) ne concordent pas. - La limite du courant est réglée trop bas pour le moteur (p0640, p0323, p1603). - Moteur asynchrone (sans capteur, mode commandé) en limitation I_{2t}. - Le Motor Module est trop faible.
Remède :	- Corriger les paramètres du moteur. - Vérifier le couplage du moteur. - Corriger les limites du courant (p0640, p0323, p1603). - Réduire la charge du moteur asynchrone. - Installer éventuellement un Motor Module plus puissant.

207412	<Emplacement>Entraînement: Angle de commutation incorrect (modèle de moteur)
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	CAPTEUR (ARRET2, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Angle de commutation incorrect détecté. Celui-ci peut entraîner une contre-réaction positive sur le régulateur de vitesse. Causes possibles : - L'ordre des phases de sortie du moteur est incorrect (par ex. inversion de phases). - Le capteur moteur est mal positionné par rapport aux aimants. - Le capteur moteur est endommagé. - Erreur de réglage de l'offset de l'angle de commutation (p0431). - Les données pour le calcul du modèle de moteur sont réglées de manière incorrecte (p0356 (inductance de fuite du stator) et/ou p0350 (résistance stator) et/ou p0352 (résistance de ligne)). - La vitesse de commutation pour le modèle de moteur est trop faible (p1752). La surveillance est seulement active au-dessus de la vitesse de commutation. - Lorsque l'identification de la position des pôles est activée (p1982 = 1), celle-ci a peut être déterminé une valeur incorrecte. - Le signal de vitesse du capteur moteur est perturbé. - La boucle de régulation est instable en raison d'un paramétrage incorrect. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : SERVO : 0 : La comparaison entre angle de position des pôles fourni par le capteur et le modèle du moteur a révélé une différence trop grande (angle électrique > 80°). 1: - VECTOR : 0 : La comparaison entre angle de position des pôles fourni par le capteur et le modèle du moteur a révélé une différence trop grande (angle électrique > 45°). 1 : La modification du signal de vitesse du capteur moteur a été > p0492 à l'intérieur d'un temps de cycle du régulateur de courant.

Remède :

- Contrôler l'ordre des phases du moteur et corriger le cas échéant (câblage, p1820).
- Si le montage du capteur a été modifié, refaire le référencement du capteur.
- Remplacer le capteur moteur défectueux.
- Régler correctement l'offset de l'angle de commutation (p0431). Déterminer le cas échéant via p1990.
- Régler les valeurs correctes pour la résistance stator, la résistance de ligne et l'inductance de fuite du stator (p0350, p0352, p0356).

Calculer la résistance de ligne à partir de la section et de la longueur, vérifier l'inductance et la résistance stator à l'aide de la fiche technique du moteur, mesurer la résistance stator à l'aide d'un multimètre par ex. et identifier le cas échéant les valeurs encore une fois à l'aide de l'identification des paramètres moteur (p1910).

- Augmenter la vitesse de commutation pour le modèle de moteur (p1752). Avec $p1752 > p1082$ (vitesse maximale) la surveillance est complètement désactivée.
- Lorsque l'identification de la position des pôles est activée ($p1982 = 1$), vérifier le procédé d'identification de la position des pôles (p1980) et forcer une nouvelle identification de la position des pôles en la désactivant puis en la réactivant ($p1982 = 0 \rightarrow 1$).

Remarque :

En présence de courants élevés avec des moteurs à dynamique élevée (1FK7xxx-7xxx), il faut éventuellement désactiver la surveillance.

207413 **<Emplacement>Entraînement: Angle de commutation incorrect (identification de position de pôles)**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : CAPTEUR (ARRET2, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Angle de commutation incorrect détecté. Celui-ci peut entraîner une contre-réaction positive sur le régulateur de vitesse. Pendant l'identification de position des pôles ($p1982 = 2$) :

- On a déterminé une différence $> 45^\circ$ él. par rapport à l'angle de capteur.

Pour VECTOR, pendant le référencement du capteur rotatif ($p1990 = 2$) :

- On a déterminé une différence $> 6^\circ$ él. par rapport à l'angle de capteur.

Remède :

- Régler correctement l'offset de l'angle de commutation (p0431).
- Référencer le capteur moteur après un remplacement du capteur.
- Remplacer le capteur moteur défectueux.
- Vérifier l'identification de position des pôles. Si l'identification de position des pôles est inappropriée pour ce type de moteur, désactiver le contrôle de plausibilité ($p1982 = 0$).

207414 **<Emplacement>Entraînement: Numéro de série de capteur modifié**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : CAPTEUR (ARRET2, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	Le numéro de série du capteur moteur synchrone a changé, La modification n'est vérifiée que pour les capteurs avec numéro de série (par ex. codeur EnDat) et moteurs incorporés (par ex. p0300 = 401) ou moteurs non listés (p0300 = 2). Cause 1 : - Le capteur a été remplacé. Cause 2 : - Nouvelle mise en service d'un moteur non listé, à entraînement direct ou linéaire. Cause 3 : - Le moteur avec capteur intégré et référencé a été remplacé. Cause 4 : - Le firmware a été mis à jour avec une version qui effectue un contrôle du numéro de série des capteurs. Remarque : En cas de régulation de position, le numéro de série est repris lors de l'activation du référencement (p2507 = 2). Pour un codeur référencé (p2507 = 3), le changement du numéro de série est vérifié et, le cas échéant, le référencement est annulé (p2507 = 1). Pour occulter la surveillance du numéro de série, procéder ainsi : - Régler le numéro de série suivant pour le jeu de paramètres codeur correspondant : p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0. - Paramétrer F07414 sur le type de signalisation N (p2118, p2119).
Remède :	Concernant la cause 1, 2 : Effectuer le référencement automatique à l'aide de l'identification de la position des pôles. Acquitter le défaut. Lancer l'identification de la position des pôles avec p1990 = 1. Vérifier ensuite que l'identification de la position des pôles a été exécutée correctement. SERVO : Si on a paramétré dans p1980 une méthode d'identification de position des pôles et dans p0301 un type de moteur autre qu'un type avec capteur référencé en usine, p1990 est automatiquement activé. ou Régler le référencement via p0431. Le nouveau numéro de série est alors pris en compte automatiquement. ou Effectuer l'ajustement mécanique du capteur. Valider le nouveau numéro de série avec p0440 = 1. Concernant la cause 3, 4 : Valider le nouveau numéro de série avec p0440 = 1.

207415	<Emplacement>Entraînement: Transmission de l'offset de l'angle de commutation en cours
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	NEANT
Cause :	L'offset de l'angle de commutation a été déterminé automatiquement avec p1990 = 1 Ce défaut provoque une suppression des impulsions qui est nécessaire à la transmission de l'offset de l'angle de commutation dans p0431. Voir aussi : p1990 (Référencement capteur Détermination de l'offset angle de commut.)
Remède :	Le défaut peut être acquitté sans autres mesures.

207419	<Emplacement>Entraînement: Filtre de consigne de courant Adaption incorrecte
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	Une erreur s'est produite lors de la configuration ou lors du fonctionnement de la fonction "Filtre de consigne de courant Adaptation". Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : Aucune affectation à un filtre n'a encore été effectuée (p5281). Bit 1 : Le filtre affecté appartient au module de fonction non activé "Filtres de consigne de courant étendus" (r0108.21). Bit 2 : Le filtre affecté est d'un type ou possède une caractéristique qui ne convient pas pour l'adaptation. Bit 3 : Le filtre affecté n'est pas activé (p1656 ou p5200). Bit 4 ... 15 : Une erreur interne s'est produite. Bit 16 ... 31 : Le numéro du jeu de paramètres d'entraînement contient des erreurs. Voir aussi : p5280 (Filtre de consigne de courant Adaptation Configuration), p5281 (Filtre consigne de courant Adaptation Affectation)
Remède :	La signalisation peut toujours être éliminée en désactivant l'adaptation (p5280 = 0, -1). Si l'adaptation reste active, le remède doit être appliqué en fonction de la valeur de défaut. Concernant bit 0 : Procéder à l'affectation des filtres (p5281). Concernant bit 1 : Activer le module de fonction "Filtres de consigne de courant étendus" (r0108.21). Concernant bit 2 : Régler le type de filtre "Filtre général de 2e ordre" et régler la caractéristique d'un filtre coupe-bande. Concernant bit 3 : Activer le filtre (p1656 ou p5200). Concernant les bits 4 à 15 : - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Mise à niveau du firmware. Voir aussi : p5280 (Filtre de consigne de courant Adaptation Configuration), p5281 (Filtre consigne de courant Adaptation Affectation)

207420	<Emplacement>Entraînement: Filtre de consigne de courant Fréquence propre > fréquence de Shannon
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828
Réaction :	NEANT (ARRET1, ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Une des fréquences propres du filtre est supérieure la fréquence de Shannon. La fréquence de Shannon se calcule selon la formule suivante : $0,5 / p0115[0]$ Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Bit 3 : Filtre 4 (p1673, p1675) Bit 16 : Filtre 5 (p5202, p5204) Bit 18 : Filtre 7 (p5212, p5214)
Remède :	- Réduire la fréquence propre du numérateur ou du dénominateur du filtre de consigne de courant concerné. - Réduire la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]). - Désactiver le filtre concerné (p1656).

207420	<Emplacement>Entraînement: Filtre de consigne de courant Fréquence propre > fréquence de Shannon
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Une des fréquences propres du filtre est supérieure la fréquence de Shannon.
 La fréquence de Shannon se calcule selon la formule suivante : $0,5 / p0115[0]$
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 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 : Numéro de jeu de paramètres (commençant par zéro)
 Bit 16 : Filtre 5 (p5202, p5204) - Filtres de consigne de courant étendus (r0108.21)
 Bit 17 : Filtre 6 (p5207, p5209) - Filtres de consigne de courant étendus (r0108.21)
 Bit 18 : Filtre 7 (p5212, p5214) - Filtres de consigne de courant étendus (r0108.21)
 Bit 19 : Filtre 8 (p5217, p5219) - Filtres de consigne de courant étendus (r0108.21)
 Bit 20 : Filtre 9 (p5222, p5224) - Filtres de consigne de courant étendus (r0108.21)
 Bit 21 : Filtre 10 (p5227, p5229) - Filtres de consigne de courant étendus (r0108.21)

Remède :

- Réduire la fréquence propre du numérateur ou du dénominateur du filtre de consigne de courant concerné.
- Réduire la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]).
- Désactiver le filtre concerné (p1656).

207421 <Emplacement>Entraînement: Filtre de vitesse Fréquence propre > fréquence de Shannon

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Une des fréquences propres du filtre est supérieure la fréquence de Shannon.
 La fréquence de Shannon se calcule selon la formule suivante : $0,5 / p0115[1]$
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 Bit 0 : Filtre 1 (p1417, p1419)
 Bit 1 : Filtre 2 (p1423, p1425)
 Bit 4 : Filtre de mesure (p1447, p1449)
 Bit 8 ... 15 : Numéro de jeu de paramètres (commençant par zéro)

Remède :

- Réduire la fréquence propre du numérateur ou du dénominateur du filtre de consigne de vitesse concerné.
- Réduire la période d'échantillonnage du régulateur de vitesse (p0115[1]).
- Désactiver le filtre concerné (p1413, p1414).

207422 <Emplacement>Entraînement: Modèle de référence Fréquence propre > fréquence de Shannon

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La fréquence propre du filtre de l'opérateur PT2 pour le modèle de référence (p1433) est supérieure à la fréquence de Shannon.
 La fréquence de Shannon se calcule selon la formule suivante : $0,5 / p0115[1]$

Remède :

- Réduire la fréquence propre de l'opérateur PT2 pour le modèle de référence (p1433).
- Réduire la période d'échantillonnage du régulateur de vitesse (p0115[1]).

207423	<Emplacement>Entraînement: Filtre APC Fréquence propre > fréquence de Shannon
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Une des fréquences propres du filtre est supérieure la fréquence de Shannon. La fréquence de Shannon se calcule selon la formule suivante : $0,5 / (p0115[1] * x)$ Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Bit 0 : Filtre 1.1 (p3711, p3713), x = 1 Bit 4 : Filtre 2.1 (p3721, p3723), x = p3706 Bit 5 : Filtre 2.2 (p3726, p3728), x = p3706 Bit 8 : Filtre 3.1 (p3731, p3733), x = p3707 Bit 9 : Filtre 3.2 (p3736, p3738), x = p3707 Bit 16 ... 32 : Numéro de jeu de paramètres (commençant par zéro)
Remède :	- Réduire la fréquence propre du numérateur ou du dénominateur du filtre concerné. - Réduire la période d'échantillonnage du régulateur de vitesse (p0115[1]) ou le sous-échantillonnage (p3706, p3707). - Désactiver le filtre concerné (p3704).

207424	<Emplacement>Entraînement: condition de fonctionnement pour APC non valide
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La fonction APC (Advanced Positioning Control) a détecté une condition de fonctionnement non valide. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : Bit 0 = 1 : Fonctionnement APC sans capteur. Bit 1 = 1 : Causes possibles : - Présence d'un défaut du système de mesure de la charge sélectionné pour APC par p3701. - Le système de mesure de la charge sélectionné par p3701 est à l'état stationnement (r0481[0...2].14). La fonction APC est désactivée. Bit 2 = 1 : Causes possibles : - Présence d'un défaut du système de mesure de la charge sélectionné pour APC par p3701. - Le système de mesure de la charge sélectionné par p3701 est à l'état stationnement (r0481[0...2].14). Le découplage des impulsions est désactivé, c.-à-d. la vitesse du système de mesure du moteur est utilisée pour la régulation de la vitesse du moteur.
Remède :	Concernant bit 0 : Utiliser la fonction APC uniquement en fonctionnement avec capteur. Concernant les bits 1, 2 : Vérifier le système de mesure de la charge.

207425	<Emplacement>Entraînement: APC Délai de timeout pour limite de vitesse écoulé
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET1
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : La valeur limite (p3778) pour la vitesse de rotation linéaire a été dépassée au-delà du délai de timeout paramétré (p3779).
Remarque :
APC : Advanced Positioning Control
Remède : - Contrôler la valeur de mesure.
- Vérifier la valeur limite et le délai de timeout (p3778, p3779).

207429 **<Emplacement>Entraînement: DSC sans capteur impossible**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)
Cause : La fonction DSC (Dynamic Servo Control) a été activée bien qu'aucun capteur ne soit présent.
Voir aussi : p1191 (DSC Gain du régulateur de position KPC), p1192 (DSC Sélection capteur)
Remède : Vérifier la configuration de la sélection de capteur (p1192).
Remarque :
Si aucun capteur n'est présent et que l'entrée connecteur p1191 (gain de régulation de position DSC) est connecté, l'entrée connecteur p1191 doit être à l'état logique 0.

207430 **<Emplacement>Entraînement: Commutation Mode commande de couple impossible**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : En fonctionnement sans capteur, il est impossible de basculer sur le mode commande de couple en boucle ouverte (BI: p1501).
Remède : Ne pas basculer sur le mode commande de couple.

207431 **<Emplacement>Entraînement: Commutation Fonctionnement sans capteur impossible**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2 (ARRET1)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : En mode commande de couple, une commutation en fonctionnement sans capteur est impossible (p1404).
Remède : Ne pas basculer sur le mode sans capteur.

207432 **<Emplacement>Entraînement: Moteur sans protection contre les surtensions**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2 (ARRET1)
Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	En cas de défaut, un moteur peut, à la vitesse maximale, générer une surtension capable de détruire le système d'entraînement. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Jeu de paramètres d'entraînement correspondant (DDS).
Remède :	Les possibilités suivantes existent pour la protection contre les surtensions: 1. Limiter la vitesse maximale (p1082) sans autre protection. La vitesse maximale sans protection est calculée de la façon suivante : Moteurs synchrones rotatifs : $p1082 \text{ [tr/min]} \leq 11,695 * r0297/p0316 \text{ [Nm/A]}$ Moteurs linéaires : $p1082 \text{ [m/min]} \leq 73,484 * r0297/p0316 \text{ [N/A]}$ Moteurs synchrones rotatifs sur le variateur haute fréquence : $p1082 \text{ [tr/min]} \leq 4,33165E9 * (-p0316 + \text{racine}(p0316^2 + 4,86E-9 * (r0297 * r0313)^2 * (r0377 - p0233) \text{ [mH]} * p0234 \text{ [}\mu\text{F]}) / (r0297 * r0313^2 * (r0377 - p0233) \text{ [mH]} * p0234 \text{ [}\mu\text{F]}))$ Moteur linéaire sur le variateur haute fréquence : $p1082 \text{ [tr/min]} \leq 689,403 * p0315 * (\text{racine}(p0316^2 * p0315^2 + 0,191865 * r0297^2 * (r0377 - p0233) \text{ [mH]} * p0234 \text{ [}\mu\text{F]}) / (r0297 * (r0377 - p0233) \text{ [mH]} * p0234 \text{ [}\mu\text{F]}))$ Moteurs asynchrones rotatifs sur le variateur haute fréquence : $p1082 \text{ [tr/min]} \leq \text{maximum} (2,11383E5 / (r0313 * \text{racine}((r0377 \text{ [mH]} + r0382 \text{ [mH]}) * r0234 \text{ [}\mu\text{F]})) ; 0,6364 * r0297 * p0311 \text{ [tr/min]} / p0304)$ 2. Utiliser un Voltage Protection Module (VPM) en association avec la fonction "Suppression sûre du couple" (p9601, p9801, uniquement pour moteurs synchrones). Lorsqu'un moteur synchrone avec VPM est utilisé sur le variateur haute fréquence on doit avoir : $p1082 \text{ [tr/min]} \leq p0348 * (r0377 + p0233) / p0233$ Le VPM court-circuite le moteur en cas de défaut. Etant donné que la suppression des impulsions doit être présente pendant le court-circuit, les bornes de la fonction "Suppression sûre du couple" (STO) doivent être câblées avec le VPM. Lors de l'utilisation d'un VPM, il faut régler p0643 = 1. 3. Activer la protection interne contre les surtensions (p1231 = 3, uniquement pour moteurs synchrones). Les conditions suivantes doivent être remplies pour le matériel : - L'alimentation du groupe doit avoir une fonctionnalité de récupération (Active Line Module, Smart Line Module) et la puissance de récupération de l'alimentation ne doit pas être inférieure à la puissance S1 maximale utilisée du moteur synchrone. - Pour la Control Unit et l'alimentation, une autre alimentation 24 V doit être disponible que celle utilisée pour le Motor Module avec la protection contre les surtensions activée. L'alimentation 24 V de ce Motor Module doit être protégée par un circuit intermédiaire (par ex. CSM). - Le circuit intermédiaire doit comporter un Braking Module avec une résistance de freinage configurée en conséquence. - Le moteur synchrone doit être résistant aux courts-circuits. Voir aussi : p0643, p1231

207433	<Emplacement>Entraînement: Régulation avec capteur impossible car le capteur n'est pas sorti du stationnement
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La commutation sur régulation avec capteur est impossible car le capteur n'a pas été sorti du stationnement.
Remède :	Vérification si le firmware du capteur prend en charge la fonction "stationnement" (r0481.6 = 1). - Mettre à niveau le firmware. Remarque : Pour moteurs à stator long (p3870.0 = 1): Avant de passer en régulation avec capteur, la procédure de sortie du stationnement du capteur doit être terminée (r3875.0 = 1). Le capteur est sorti du stationnement via l'entrée binecteur p3876 = front montant et reste dans cet état jusqu'à l'état logique 0.

207434	<Emplacement>Entraînement: Changement du sens de rotation sous déblocage des impulsions impossible
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Sous le déblocage des impulsions, il y a eu commutation sur un jeu de paramètres d'entraînement dont le sens de rotation paramétré est différent (p1821). Le changement du sens de rotation du moteur via p1821 n'est possible que lorsque les impulsions sont bloquées.
Remède :	- Procéder à la commutation du jeu de paramètres d'entraînement lors du blocage des impulsions. - S'assurer que la commutation sur un jeu de paramètres d'entraînement n'entraîne aucune inversion du sens de rotation du moteur (pour ces jeux de paramètres d'entraînement, la valeur de p1821 doit donc être identique). Voir aussi : p1821
207439	<Emplacement>Entraînement: Fonction non prise en charge
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2 (NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une fonction sélectionnée n'est pas prise en charge par la partie puissance. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1: La fonction "Augmenter dynamique du régulateur de courant" (p1810.11 = 1) est sélectionnée, mais elle n'est pas prise en charge par la partie puissance (r0192.27 = 0). - Le firmware de la partie puissance Booksize n'est pas à jour. - Une partie puissance Blocksize a été utilisée. 2: La fonction "Augmenter dynamique du régulateur de courant" (p1810.11 = 1) est sélectionnée, mais elle n'est pas prise en charge par la technique de sécurité sans capteur (9506 = 1, 3). 3: La fonction "Compensation de la tension du circuit intermédiaire dans la partie puissance" (p1810.1 = 1) est sélectionnée, mais elle n'est pas prise en charge par la partie puissance (r0192.28 = 0).
Remède :	Valeur de défaut = 1 : - Le cas échéant, mettre à niveau le firmware de la partie puissance Booksize (version >= 4.4). Remarque : Si la mise à niveau du firmware a déjà été exécutée automatiquement, seul un POWER ON (mise hors/sous tension) est nécessaire. - Utiliser une partie puissance Booksize (version >= 4.4). Valeur de défaut = 2 : - Si un capteur avec acquisition de la position réelle Safety Integrated est disponible (r0458[0...2].19 = 1), reparamétrer la fonction de Safety sans capteur (9506 = 1, 3) en fonction de Safety avec capteur (p9506 = 0). Valeur de défaut = 1, 2 : - Désélectionner la fonction "Augmenter dynamique du régulateur de courant" (p1810.11 = 0) et, le cas échéant, régler à nouveau ou faire calculer le régulateur de courant, de vitesse et de position (p0340 = 4). Valeur de défaut = 3 : - Le cas échéant, mettre à niveau le firmware de la partie puissance Blocksize (version >= 4.6). Voir aussi : r0192, p1810, p9506

207447	<Emplacement>Réducteur force: Suivi de position Mesure maximale dépassée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, jeu de paramètres codeur : %2, jeu de paramètres entraînement : %3
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le suivi de position a été configuré pour le réducteur force, et la mesure de position absolue maximale possible (r2723) détectée par l'entraînement/capteur (capteur moteur) ne peut pas être représentée sur 32 bits. Valeur maximale : $p0408 * p2721 * 2^{p0419}$ Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : ccbbaa hex aa = jeu de paramètres codeur bb = numéro de composant cc = jeu de paramètres d'entraînement Voir aussi : p0408, p0419, p2721
Remède :	- Diminuer la résolution fine (p0419). - Diminuer la résolution multitour (p2721). Voir aussi : p0419, p2721
207448	<Emplacement>Réducteur force: Suivi de position - axe linéaire a dépassé la plage maximale
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Pour l'axe linéaire configuré (pas d'axe modulo), le capteur moteur (capteur 1) actuellement effectif a dépassé la plage de déplacement maximale possible. Quand un axe linéaire est configuré, la plage de déplacement maximale est fixée à 64 fois (+/- 32 fois) la valeur de p0421. Cette valeur peut être lue dans p2721 et doit être interprétée comme nombre de tours de la charge. Remarque : Ici n'est surveillé que le capteur moteur dans le jeu de paramètres d'entraînement actuellement effectif. Le jeu de paramètres d'entraînement actuellement effectif est affiché dans x = r0051 et le capteur moteur correspondant est spécifié dans p0187[x].
Remède :	Pour supprimer le défaut : - Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4). - Réinitialiser la position du suivi de position (p2720.2 = 1). - Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0). Acquitter ensuite le défaut et référencer le codeur absolu.
207449	<Emplacement>Réducteur force: Suivi de position - position actuelle hors de la fenêtre de tolérance
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le capteur moteur actuellement effectif a été déplacé à l'état désactivé d'une distance supérieure à celle réglée dans la plage de tolérance. La relation entre mécanique et capteur n'existe peut être plus. Remarque : Ici n'est surveillé que le capteur moteur dans le jeu de paramètres d'entraînement actuellement effectif. Le jeu de paramètres d'entraînement actuellement effectif est affiché dans x = r0051 et le capteur moteur correspondant est spécifié dans p0187[x]. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Ecart par rapport à la dernière position du capteur en incréments de la valeur absolue après le réducteur de mesure, si disponible. Le signe indique le sens de déplacement. Remarque : L'écart trouvé est également indiqué dans r2724. Voir aussi : p2722 (Réducteur force Suivi de position Fenêtre de tolérance), r2724 (Réducteur force Différence de position)
Remède :	Réinitialiser le suivi de position comme suit : - Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4). - Réinitialiser la position du suivi de position (p2720.2 = 1). - Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0). Ensuite le défaut doit être acquitté et, le cas échéant, un référencement du codeur absolu doit être effectué (p2507). Voir aussi : p0010

207500	<Emplacement>Entraînement: Jeu de paramètres PDS de la partie puissance non configuré
Valeur de signalisation :	jeu de paramètres d'entraînement : %1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Seulement pour unités d'alimentation/récupération régulées: Le jeu de paramètres de la partie puissance n'a pas été configuré, c.-à-d. qu'aucun numéro de jeu de paramètres n'a été inscrit dans le jeu de paramètres d'entraînement. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Numéro du jeu de paramètres d'entraînement de p0185.
Remède :	Entrer dans p0185 l'indice du jeu de paramètres de la partie puissance correspondant au jeu de paramètres d'entraînement. Voir aussi : p0185 (Jeu de paramètre de la partie puissance (PDS) Numéro)

207501	<Emplacement>Entraînement: Jeu de paramètres moteur MDS non configuré
Valeur de signalisation :	jeu de paramètres d'entraînement : %1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Seulement pour parties puissance : Le jeu de paramètres moteur n'a pas été configuré, c.-à-d. qu'aucun numéro de jeu de paramètres n'a été inscrit dans le jeu de paramètres d'entraînement correspondant. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : La valeur de défaut contient le numéro du jeu de paramètres d'entraînement de p0186.
Remède :	Entrer dans p0186 l'indice du jeu de paramètres de la partie puissance correspondant au jeu de paramètres moteur. Voir aussi : p0186 (Jeu de paramètres moteur (MDS) Numéro)

207502	<Emplacement>Entraînement: Jeu de paramètres codeur EDS non configuré
Valeur de signalisation :	jeu de paramètres d'entraînement : %1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Seulement pour parties puissance : Le jeu de paramètres codeur n'a pas été configuré, c.-à-d. qu'aucun numéro de jeu de paramètres n'a été inscrit dans le jeu de paramètres d'entraînement correspondant. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : La valeur de défaut contient les numéros de jeux de paramètres entraînement de p0187, p0188 ou p0189. La valeur de défaut est augmentée du numéro de capteur 100 * (ex. pour p0189 : valeur de défaut 3xx avec xx = numéro de jeu de paramètres).
Remède :	L'indice du jeu de paramètres codeur associé au jeu de paramètres d'entraînement doit être introduit dans p0187 (1er capteur), p0188 (2ème capteur) ou p0189 (3ème capteur).

207504	<Emplacement>Entraînement: Jeu de paramètres moteur affecté à aucun jeu de paramètres d'entraînement
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un jeu de paramètres de moteur n'est affecté à aucun jeu de paramètres d'entraînement. Dans les jeux de paramètres d'entraînement, tous les jeux de paramètres moteur doivent être affectés par le numéro MDS (p0186[0...n]). Le nombre de jeux de paramètres d'entraînement présents doit être au moins égal au nombre de jeux de paramètres moteur. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Numéro du jeu de paramètres de moteur non affecté.
Remède :	Dans les jeux de paramètres d'entraînement, affecter le jeu de paramètres moteur non affecté par le numéro MDS (p0186[0...n]). - Vérifier si tous les jeux de paramètres moteur sont affectés aux jeux de paramètres d'entraînement. - Le cas échéant, supprimer les jeux de paramètres moteur superflus. - Le cas échéant, créer des jeux de paramètres d'entraînement et les affecter aux jeux de paramètres moteur correspondants. Voir aussi : p0186 (Jeu de paramètres moteur (MDS) Numéro)

207509	<Emplacement>Entraînement: Affectation de composants manquante
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	Le jeu de paramètres moteur (MDS) ou le jeu de paramètres codeur (EDS) affecté au jeu de paramètres d'entraînement (DDS) ne dispose d'aucun numéro de composant. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : nnmmmxxyyy nn : numéro du MDS/EDS. mmm : numéro de paramètre du numéro de composant manquant. xx : numéro du DDS auquel est affecté le MDS/EDS. yyy : numéro de paramètre qui référence le MDS/EDS. Exemple : p0186[7] = 5 : le MDS 5 est affecté au DDS 7. p0131[5] = 0 : aucun numéro de composant n'est réglé dans le MDS 5. Valeur d'alarme = 0513107186
Remède :	Ne plus affecter le MDS/EDS dans les jeux de paramètres d'entraînement via p0186, p0187, p0188, p0189 ou régler un numéro de composant valide. Voir aussi : p0131, p0141, p0142, p0186, p0187, p0188, p0189

207510	<Emplacement>Entraînement: Capteurs identiques dans le jeu de paramètres d'entraînement
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Plusieurs capteurs avec un numéro de composant identique sont affectés à un jeu de paramètres d'entraînement unique. Plusieurs capteurs identiques ne peuvent pas fonctionner ensemble dans un jeu de paramètres d'entraînement. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1000 * premier capteur identique + 100 * deuxième capteur identique + jeu de paramètres d'entraînement Exemple : La valeur de défaut = 1203 signifie : Dans le jeu de paramètres d'entraînement 3 le premier capteur (p0187[3]) et le deuxième capteur (p0188[3]) sont identiques.
Remède :	Affecter des capteurs différents au jeu de paramètres d'entraînement. Voir aussi : p0141, p0187, p0188, p0189

207511	<Emplacement>Entraînement: Affectation multiple du capteur
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	Chaque capteur ne doit être affecté qu'à un seul entraînement, et dans chaque jeu de paramètres d'un entraînement, il doit toujours être capteur 1, capteur 2, ou capteur 3. Cette affectation univoque n'a pas été respectée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Les deux paramètres sous forme codée qui renvoient au même numéro de composant. Premier paramètre : Indice : première et deuxième place décimale (99 : EDS attribué à aucun DDS) Numéro de paramètre : troisième position décimale (1 pour p0187, 2 pour p0188, 3 pour p0189 et 4 pour "EDS attribué à aucun DDS") Numéro d'entraînement: quatrième et cinquième position décimale Deuxième paramètre : Indice : sixième et septième place décimale (99 : EDS attribué à aucun DDS) Numéro de paramètre : huitième position décimale (1 pour p0187, 2 pour p0188, 3 pour p0189 et 4 pour "EDS attribué à aucun DDS") Numéro d'entraînement: neuvième et dixième position décimale Voir aussi : p0141
Remède :	Corriger l'utilisation double d'un numéro de composant à l'aide des deux paramètres codés dans la valeur du défaut.

207512	<Emplacement>Entraînement: Commutation du jeu de paramètres codeur non paramétrable
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	p0141 a généré une commutation non autorisée du jeu de paramètres codeur. Dans cette version de firmware, une commutation du jeu de paramètres codeur est n'est autorisée que pour les composants disponibles dans la topologie réelle. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Numéro de jeu de paramètres EDS incorrect. Voir aussi : p0187, p0188, p0189
Remède :	Chaque jeu de paramètres codeur doit être affecté à un connecteur DRIVE-CLiQ qui lui est propre. Les numéros de composant des interfaces de capteur (p0141) doivent présenter des valeurs différentes à l'intérieur d'un objet entraînement. Les conditions suivantes doivent être appliquées: p0141[0] différent de p0141[1] différent de ... différent de p0141[n]

207514	<Emplacement>Entraînement: La structure de données ne correspond pas à Interface Mode
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	Le mode Interface "SIMODRIVE 611 universal" a été réglé (p2038 = 1) et la structure de données ne correspond pas à ce mode. En fonction du nombre de jeux de paramètres, les réglages suivants sont possibles : Nombre de DDS/MDS (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 Voir aussi : p0180, p0186, p2038
Remède :	- Vérifier la structure de données selon les réglages possibles mentionnés dans la cause. - Vérifier l'Interface Mode (p2038).

207515	<Emplacement>Entraînement: Erreur dans la liaison entre partie puissance et moteur
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Dans le jeu de paramètres d'entraînement, on a affecté à une partie puissance (via PDS) un moteur (via MDS) qui n'est pas prévu dans la topologie prescrite. Il est possible qu'aucun moteur ne soit assigné à la partie puissance (p0131). Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Numéro du jeu de paramètres d'entraînement mal paramétré.
Remède :	- Affecter au jeu de paramètres d'entraînement une combinaison moteur-partie puissance autorisée par la topologie prescrite. - Adapter la topologie prescrite. - Le cas échéant, lorsqu'un moteur est manquant, recréer le composant (assistant entraînement). Voir aussi : p0121, p0131, p0185, p0186

207516	<Emplacement>Entraînement: Remise en service du jeu de paramètres
Valeur de signalisation :	%1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La correspondance entre jeu de param. entraînement et jeu de param. moteur (p0186) ou entre jeu de param. entraînement et jeu de param. codeur (p0187) a été modifiée. De ce fait, il faut effectuer une nouvelle mise en service du jeu de paramètres d'entraînement.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Jeu de paramètres d'entraînement à remettre en service.

Remède : Effectuer la mise en service du jeu de paramètres d'entraînement indiqué dans la valeur de défaut (r0949).

207517 <Emplacement>Entraînement: Erreur de paramétrage de la commutation du jeu de paramètres codeur

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Un MDS ne peut pas avoir deux capteurs moteur différents dans deux DDS différents.
Le paramétrage suivant génère donc une erreur:
p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
p0186[0] = 0, p0187[0] = 1
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Les 16 bits inférieurs indiquent le premier DDS, les 16 bits supérieurs indiquent le deuxième DDS.

Remède : Si l'on souhaite faire fonctionner un moteur tantôt avec un capteur moteur, tantôt avec l'autre capteur moteur, il convient de créer deux MDS différents dans lesquels les paramètres moteur seront identiques.
Exemple :
p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
p0186[0] = 1, p0187[0] = 1

207518 <Emplacement>Entraînement: Erreur de paramétrage de la commutation du jeu de paramètres moteur

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le paramétrage incorrect de deux jeux de paramètres moteur a été constaté.
Les paramètres r0313 (calculé à partir de p0314, p0310, p0311), r0315 et p1982 ne peuvent avoir des valeurs différentes que si les jeux de paramètres moteur sont affectés à des moteurs différents. L'affectation aux moteurs ou aux contacteurs s'effectue via p0827.
Il est impossible de commuter les jeux de paramètres.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
xxxxyyyy:
xxxx: premier DDS avec MDS affecté, yyyy: deuxième DDS avec MDS affecté

Remède : Corriger le paramétrage des jeux de paramètres moteur.

207519 <Emplacement>Entraînement: Erreur de paramétrage de la commutation de moteur

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le réglage p0833.0 = 1 permet de choisir la commutation de moteur par l'application. C'est pourquoi p0827 doit avoir des valeurs différentes dans les jeux de paramètres moteur concernés. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : xxxxyyyy: xxxx: premier MDS, yyyy: deuxième MDS
Remède :	- Paramétrer différemment (p0827) les jeux de paramètres moteur concernés - Sélectionner le réglage p0833.0 = 0 (commutation du moteur par l'entraînement).

207520	<Emplacement>Entraînement: Impossible d'exécuter la commutation de moteur
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Impossible d'exécuter la commutation de moteur. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1: impossible d'ouvrir le contacteur pour le moteur actif en ce moment car la vitesse (r0063) d'un moteur synchrone est supérieure à la vitesse de transition au défluxage (p0348). Tant que r0063 > p0348, le courant n'est pas diminué dans le moteur malgré la suppression des impulsions. 2: la signalisation en retour "Contacteur ouvert" n'a pas été détectée dans le délai de 1 s. 3: la signalisation en retour "Contacteur fermé" n'a pas été détectée dans le délai de 1 s.
Remède :	Valeur d'alarme = 1 : régler une vitesse inférieure à la vitesse de transition au défluxage (r0063 < p0348). Valeur d'alarme = 2, 3 : vérifier les signalisations en retour du contacteur concerné.

207530	<Emplacement>Entraînement: Jeu de paramètres d'entraînement DDS non disponible
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le jeu de paramètres d'entraînement sélectionné n'existe pas (p0837 > p0180). Aucune commutation du jeu de paramètres d'entraînement n'est effectuée. Voir aussi : p0180, p0820, p0821, p0822, p0823, p0824, r0837
Remède :	- Activer un jeu de paramètres d'entraînement existant. - Créer des jeux de paramètres d'entraînement supplémentaires.

207531	<Emplacement>Entraînement: Jeu de paramètres de commande CDS non disponible
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets

Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le jeu de paramètres de commande sélectionné n'existe pas (p0836 > p0170). Aucune commutation du jeu de paramètres de commande n'est effectuée. Voir aussi : p0810, p0811, p0812, p0813, r0836
Remède :	- Activer un jeu de paramètres de commande existant. - Créer des jeux de paramètres de commande supplémentaires.

207541	<Emplacement>Entraînement: Commutation de jeu de paramètres impossible
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La commutation sélectionnée de jeu de paramètres d'entraînement et la commutation de moteur correspondante ne sont pas possibles et ne sont pas effectuées. Dans le cas des moteurs synchrones, le contacteur de moteur ne peut être manœuvré qu'à une vitesse inférieure à la vitesse de transition au défluxage (r0063 < p0348). Voir aussi : r0063, p0348
Remède :	Réduire la vitesse à une valeur inférieure à la vitesse de transition au défluxage (r0063 < p0348).

207550	<Emplacement>Entraînement: Réinitialisation des paramètres du capteur impossible
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Lors de l'exécution d'un réglage usine (ex. via p0970 = 1), la réinitialisation des paramètres de capteur a été impossible. Les paramètres du capteur sont lus directement à partir du capteur via DRIVE-CLiQ. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Numéro de composant du capteur concerné.
Remède :	- Répéter le processus. - Contrôler la connexion DRIVE-CLiQ.

207551	<Emplacement>Entraînement Capteur: Aucune information sur l'angle de commutation
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1, jeu de paramètres d'entraînement : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET2 (IASC/Frein CC) Hla: ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	L'information d'angle de commutation manque. La régulation de moteurs synchrones n'est donc pas possible. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : yyyyxxx déc : yyyy = cause du défaut, xxx = jeu de paramètres d'entraînement yyyy = 1 déc : Le capteur moteur utilisé ne fournit pas d'angle de commutation absolu. yyyy = 2 déc : Le rapport de transmission réglé pour le réducteur de mesure est incompatible avec le nombre de paires de pôles du moteur.

Remède :

Si cause du défaut = 1 :

- Vérifier le paramétrage du capteur (p0404).
- Utiliser des capteurs avec voie C/D, interface EnDat ou des sondes à effet Hall.
- Utiliser un capteur avec voie A/B sinusoïdale pour lequel le nombre de paires de pôles de moteur (r0313) est un multiple entier du nombre de traits de codeur (p0408).
- Activer l'identification de position des pôles (p1982 = 1).

Si cause du défaut = 2 :

- Le quotient Nombre de paires de pôles / Rapport de transmission du réducteur de mesure ((p0314 * p0433) / p0432) doit être entier.

Remarque :

En cas de fonctionnement avec une voie C/D, ce quotient doit être inférieur ou égal à 8.

Voir aussi : p0402, p0404, p0432, p0433

207552 **<Emplacement>Entraînement Capteur: Configuration de capteur non prise en charge**

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, numéro de composant : %2, jeu de paramètres codeur : %3

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
 Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
 Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La configuration de capteur demandée n'est pas prise en charge. Dans p0404, seuls les bits signalés par l'évaluation de capteur dans r0456 comme étant pris en charge, peuvent être demandés.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

ccccbaa hex : cccc = Cause du défaut, bb = Numéro de composant, aa = Jeu de paramètres codeur

cccc = 1 : Codeur sin/cos avec piste absolue (pris en charge par SME25).

cccc = 3 : Capteur à signaux rectangulaires (pris en charge par SMC30).

cccc = 4 : Codeur sin/cos (pris en charge par SMC20, SMI20, SME20, SME25).

cccc = 10 : Capteur DRIVE-CLiQ (pris en charge par DQI).

cccc = 12 : Codeur sin/cos avec repère de référence (pris en charge par SME20).

cccc = 15 : Commutation avec top zéro sur des moteurs synchrones à excitation séparée avec VECTORMV.

cccc = 23 : Résolveur (pris en charge par SMC10, SMI10).

cccc = 65535 : Autre fonction (comparer r0456 et p0404).

Voir aussi : p0404, r0456

Remède :

- Vérifier le paramétrage du capteur (p0400, p0404).
- Utiliser l'évaluation de capteur approprié (r0456).

207553 **<Emplacement>Entraînement capteur: Configuration du Sensor Module non prise en charge**

Valeur de signalisation : jeu de paramètres codeur : %1, premier bit incorrect : %2, paramètre incorrect : %3

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
 Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
 Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	La configuration demandée n'est pas prise en charge par le Sensor-Module. En cas de p0430 incorrect (cc = 0) : - Dans p0430 (fonctions demandées), au moins un bit a été mis à 1 qui ne l'est pas dans r0458 (fonctions prises en charge) (exception : bit 19, 28, 29, 30, 31). - p1982 est > 0 (identification de la position des pôles demandée), mais r0458.16 = 0 (identification de la position des pôles non prise en charge). En cas de p0437 incorrect (cc = 1) : - Dans p0437 (fonctions demandées), au moins un bit a été mis à 1 qui ne l'est pas dans r0459 (fonctions prises en charge). Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex aa : numéro de jeu de paramètres codeur bb : premier bit incorrect cc : paramètre incorrect cc = 0 : p0430 est le paramètre incorrect cc = 1 : p0437 est le paramètre incorrect cc = 2 : r0459 est le paramètre incorrect dd : réservé (toujours 0)
Remède :	- Vérifier le paramétrage du capteur (p0430, p0437). - Vérifier l'identification de position des pôles (p1982). - Utiliser l'évaluation de capteur approprié (r0458, r0459). Voir aussi : p0430, p0437, r0458, r0459, p1982

207555	<Emplacement>Entraînement Capteur: Configuration Suivi de position
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, jeu de paramètres codeur : %2, jeu de paramètres entraînement : %3, cause du défaut : %4
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	La configuration n'est pas prise en charge lors du suivi de position. Le suivi de position ne peut être activé que pour les codeurs absolus. Dans le cas des axes linéaires, le suivi de position du réducteur force et du réducteur de mesure ne peut pas être activé simultanément. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : ddccbbaa hex aa = jeu de paramètres codeur bb = numéro de composant cc = jeu de paramètres d'entraînement dd = cause du défaut dd = 00 hex = 0 déc On n'utilise pas de codeur absolu. dd = 01 hex = 1 déc Il est impossible d'activer le suivi de position pour cause de capacité insuffisante de la NVRAM interne ou absence de NVRAM dans la Control Unit. dd = 02 hex = 2 déc Dans le cas d'un axe linéaire, le suivi de position a été activé pour le réducteur force et de mesure. dd = 03 hex = 3 déc Il est impossible d'activer le suivi de position car il existe déjà un suivi de position pour ce jeu de paramètres codeur avec un autre rapport de transmission, type d'axe ou fenêtre de tolérance. dd = 04 hex = 4 déc Un codeur linéaire est utilisé. Voir aussi : p0404, p0411
Remède :	Valeur de défaut 0 : - Utiliser un codeur absolu Valeur de défaut 1 : - Utiliser une Control Unit avec suffisamment de NVRAM. Valeur de défaut 2, 4: - Désactiver le suivi de position le cas échéant (p0411 pour réducteur de mesure, p2720 pour réducteur force). Valeur de défaut 3 : - N'activer le suivi de position du réducteur force dans le même jeu de paramètres codeur que si le rapport de transmission (p2504, p2505), le type d'axe (p2720.1) et la fenêtre de tolérance (p2722) sont identiques. Ces paramètres doivent être identiques dans tous les jeux de paramètres d'entraînement utilisant le même capteur moteur (p187).

207556	<Emplacement>Réducteur de mesure: Suivi de position Mesure maximale dépassée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, jeu de paramètres codeur : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le suivi de position a été configuré sur le réducteur de mesure et l'entraînement/capteur détecte une possible mesure maximale de position absolue (r0483) qui ne peut pas être représentée au sein des 32 bits. Valeur maximale: $p0408 * p0412 * 2^{p0419}$ Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : aaaayyxx hex : yy = Numéro de composant, xx = Jeu de paramètres codeur Voir aussi : p0408, p0412, p0419
Remède :	- Diminuer la résolution fine (p0419). - Diminuer la résolution multitour (p0412). Voir aussi : p0412, p0419

207560 <Emplacement>Entraînement capteur: Le nombre de traits n'est pas une puissance de 2

Valeur de signalisation : jeu de paramètres codeur : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :
 Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
 Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
 Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :
 Sur les codeurs absolus rotatifs, le nombre de traits dans p0408 doit être une puissance de 2.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 La valeur de défaut contient le numéro du jeu de paramètres codeur concerné.

Remède :
 - Vérifier le paramétrage (p0408, p0404.1, r0458.5).
 - Le cas échéant, mettre à niveau le firmware du Sensor Module.

207561 <Emplacement>Entraînement capteur: Le nombre de traits multitour n'est pas une puissance de 2

Valeur de signalisation : jeu de paramètres codeur : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :
 Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
 Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
 Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :
 La résolution multitour dans p0421 doit être une puissance de 2.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 La valeur de défaut contient le numéro du jeu de paramètres codeur concerné.

Remède :
 - Vérifier le paramétrage (p0421, p0404.1, r0458.5).
 - Le cas échéant, mettre à niveau le firmware du Sensor Module.

207562 <Emplacement>Entraînement capteur: Suivi de position codeur incrémental impossible

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, numéro de composant : %2, jeu de paramètres codeur : %3

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :
 Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
 Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
 Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	Le suivi de position demandé n'est pas pris en charge pour les codeurs incrémentaux. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : ccccbaa hex aa = jeu de paramètres codeur bb = numéro de composant cccc = cause du défaut cccc = 00 hex = 0 déc Ce type de capteur ne prend pas en charge la fonction "Suivi de position codeur incrémental". cccc = 01 hex = 1 déc Il est impossible d'activer le suivi de position pour cause de capacité insuffisante de la NVRAM interne ou absence de NVRAM dans la Control Unit. cccc = 04 hex = 4 déc Un codeur linéaire utilisé n'est pas pris en charge par la fonction "suivi de position". Voir aussi : p0404, p0411, r0456
Remède :	- Vérifier le paramétrage du capteur (p0400, p0404). - Utiliser une Control Unit avec suffisamment de NVRAM. - Le cas échéant, désactiver le suivi de position pour le codeur incrémental (p0411.3 = 0).

207563 <Emplacement>Entraînement Capteur: XIST1_ERW Configuration incorrecte

Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1, jeu de paramètres codeur : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Une configuration incorrecte a été détectée pour la fonction "Position absolue codeur incrémental". Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : La fonction "Valeur absolue codeur incrémental" n'est pas prise en charge (r0459.13 = 0). Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : yyxx déc : yy = cause du défaut, xx = jeu de paramètres codeur Voir aussi : r0459, p4652
Remède :	Valeur de défaut = 1 : - Mettre à niveau la version du firmware du Sensor Module. - Vérifier le mode (p4652 = 1, 3 nécessite la propriété r0459.13 = 1).

207565 <Emplacement>Entraînement: Défaut de capteur Interface de capteur PROFIdrive 1

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un défaut du capteur 1 est signalé via l'interface de capteur PROFIdrive (G1_ZSW.15). Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Code d'erreur dans G1_XIST2, voir description pour r0483. Remarque : Cette alarme est générée uniquement avec p0480[0] différent de zéro.

Remède : Acquitter le défaut de capteur avec le mot de commande de capteur (G1_STW.15 = 1).

207566 <Emplacement>Entraînement: Défaut de capteur Interface de capteur PROFIdrive 2

Valeur de %1

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un défaut du capteur 2 est signalé via l'interface de capteur PROFIdrive (G2_ZSW.15).

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

Code d'erreur dans G2_XIST2, voir description pour r0483.

Remarque :

Cette alarme est générée uniquement avec p0480[1] différent de zéro.

Remède : Acquitter le défaut de capteur avec le mot de commande de capteur (G2_STW.15 = 1).

207567 <Emplacement>Entraînement: Défaut de capteur Interface de capteur PROFIdrive 3

Valeur de %1

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un défaut du capteur 3 est signalé via l'interface de capteur PROFIdrive (G3_ZSW.15).

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

Code d'erreur dans G3_XIST2, voir description pour r0483.

Remarque :

Cette alarme est générée uniquement avec p0480[2] différent de zéro.

Remède : Acquitter le défaut de capteur avec le mot de commande de capteur (G3_STW.15 = 1).

207569 <Emplacement>Identification capteur active

Valeur de -

signalisation :

Objet A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Aucun capteur n'a pu encore être identifié lors de l'identification du capteur (attente) avec p0400 = 10100.

Causes possibles : le capteur est incorrect ou absent, le câble de capteur est incorrectement connecté au Sensor Module ou absent, le composant DRIVE-CLiQ n'est pas connecté.

Remarque :

L'identification du capteur présuppose une prise en charge par le capteur et est possible dans les cas suivants :

- Capteur avec interface EnDat.
- Capteur avec interface SSI.
- Moteur avec DRIVE-CLiQ.

Remède : - Vérifier le capteur / le câble de capteur et éventuellement le connecter.

- Contrôler la connexion DRIVE-CLiQ et éventuellement l'établir.

- Pour un codeur SSI, exécuter la manipulation requise (voir Description fonctionnelle).

- Pour les capteurs impossibles à identifier (par ex. capteurs sans interface EnDat), renseigner le type de capteur correspondant dans p0400.

207570	<Emplacement>Validation des données d'identification de capteur en cours
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le type de capteur a été déterminé automatiquement avec p0400 = 10100 Ce défaut provoque une suppression des impulsions qui est nécessaire à la transmission du paramétrage du capteur dans p0400 et suivants. Voir aussi : p0400
Remède :	Le défaut peut être acquitté sans autres mesures.
207575	<Emplacement>Entraînement: Capteur moteur non prêt
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET2 Servo: ARRET2 (CAPTEUR) Hla: ARRET2 (CAPTEUR)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le capteur moteur émet le signal "non prêt". - L'initialisation du capteur 1 (capteur moteur) a échoué. - La fonction "Capteur en stationnement" est active (mot de commande capteur G1_STW.14 = 1). - L'interface du capteur (Sensor Module) est désactivée (p0145). - Le Sensor Module présente un défaut.
Remède :	Evaluer les autres défauts se produisant sur le capteur 1.
207576	<Emplacement>Entraînement: Fonctionnement sans capteur actif à cause d'un défaut
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le fonctionnement sans capteur est actif à cause d'un défaut (r1407.13 = 1). Remarque : Dans p0491, le comportement pour les défauts est paramétré avec la réaction sur défaut CAPTEUR. Voir aussi : p0491
Remède :	- Eliminer la cause des défauts de capteur éventuellement présents. - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
207580	<Emplacement>Entraînement: Aucun Sensor Module avec un numéro de composant approprié
Valeur de signalisation :	jeu de paramètres codeur : %1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause : Aucun Sensor Module avec le numéro de composant spécifié dans p0141 n'a été trouvé.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Jeu de paramètres codeur concerné (indice de p0141).

Remède : Corriger le paramètre p0141.

207750 <Emplacement>Entraînement: Paramètre non valide

Valeur de paramètre : %1, indice : %2, cause du défaut : %3
signalisation :

Objet HLA_828
entraînement :

Réaction : ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Un paramètre est réglé sur une valeur non valide ou la valeur du paramètre n'a pas encore été correctement saisie.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :

ccbbaaaa hex : cc = Cause du défaut, bb = Indice, aaaa = Paramètre

cc = 0 : le paramètre a la valeur zéro, ce qui n'est pas autorisé.

cc = 1 : tige de piston supérieure au diamètre de piston.

cc = 2 : cylindre sans tige de piston (p0311 = 0 et p0312 = 0).

cc = 3 : dépassement de position possible dans la plage de déplacement (vérifier p0407 et p0313, réduire p0418 le cas échéant).

Remède : Régler les paramètres indiqués sur une valeur correcte.

207751 <Emplacement>Entraînement: Vanne ne réagit pas

Valeur de -
signalisation :

Objet HLA_828
entraînement :

Réaction : ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une vanne avec signalisation en retour de tiroir de vanne a été paramétrée (p0218.2 = 1), mais le tiroir de vanne ne suit pas la consigne.

Remède : - Pour vanne sans signalisation en retour de tiroir de vanne, corriger la configuration (p0218.2 = 0).

- Vérifier la fréquence propre de vanne (p0216).

- En cas de signe incorrect, inverser la mesure du tiroir de vanne (p0218.3).

- Vérifier la vanne et son raccordement.

207752 <Emplacement>Entraînement: Position du piston impossible

Valeur de -
signalisation :

Objet HLA_828
entraînement :

Réaction : ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le réglage du piston a été effectué (p0476 différent de 0) et la position absolue est disponible (p1407.7 = 1). Toutefois, la position du piston (r0094) n'est pas plausible (négative ou supérieure à la course spécifiée dans p0313).

Remède :

- Vérifier l'inversion de la position (p0410.1).
- Vérifier la convention de sens de déplacement : la position du piston (r0094) doit être égale à zéro, lorsque le piston se trouve du côté A. Lors du déplacement du côté A vers le côté B, la vitesse et l'accroissement de la valeur de position doivent être positifs.
- Vérifier le réglage du piston et répéter le cas échéant le réglage du piston avec le piston du côté A (p1909.1 = 1).
- En cas de remplacement du capteur, répéter le réglage du piston.
- En cas de décalage de l'origine machine, répéter le réglage du piston.

Remarque :

Avant d'acquitter le défaut, régler p0476 = 0. Effectuer ensuite de nouveau le réglage du piston (p1909.1 = 1 pour un piston complètement rentré ou p1959.2 = 1 et p1960 = 1).

Voir aussi : r0094, p0476

207753 **<Emplacement>Entraînement: Aucune mesure de pression valide disponible**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828

Réaction : ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La fonction "Régulateur de poussée", "Limitation de poussée" ou "Compensation de frottement statique" est activée (p1400) et au moins un des deux capteurs de pression requis pour la mesure de pression A ou B ne fournit aucune valeur valide.

Les deux mesures de pression A et B sont requises pour les fonctions susmentionnées.

Remède :

- Contrôler les capteurs de pression et le câblage pour la mesure de pression A et B (X241 ou X242).
- Contrôler les valeurs de correction d'offset pour la mesure de pression A et B (p0241, p0243).
- Désélectionner le cas échéant la fonction "Régulateur de poussée", "Limitation de poussée" ou "Compensation de frottement statique" (p1400).

207754 **<Emplacement>Entraînement: Vanne d'arrêt Configuration incorrecte**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Une configuration incorrecte de la vanne d'arrêt a été détectée.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

100:
Safety Integrated débloquée (p9601/p9801) mais p0218.0 = 0 (vanne d'arrêt non présente).

101:
Le temps d'inhibition de grandeur réglante réglé est inférieur au temps d'attente pour l'évaluation des contacts de signalisation en retour lors de l'activation de la vanne d'arrêt (p0230 < p9625[0]/p9825[0]).

102:
Le temps d'inhibition de grandeur réglante réglé est inférieur au temps d'attente pour l'évaluation des contacts de signalisation en retour lors de la désactivation de la vanne d'arrêt (p0230 < p9625[1]/p9825[1]).

Remède : Valeur de défaut = 100 :
 Contrôler le déblocage de Safety Integrated et de la vanne d'arrêt (p9601/p9801, p0218.0).
 Valeur de défaut = 101 :
 Le temps d'inhibition de grandeur réglante réglé est supérieur au temps d'attente pour l'évaluation des contacts de signalisation en retour lors de l'activation de la vanne d'arrêt (p0230 > p9625[0]/p9825[0]).
 Valeur de défaut = 102 :
 Le temps d'inhibition de grandeur réglante réglé est supérieur au temps d'attente pour l'évaluation des contacts de signalisation en retour lors de la désactivation de la vanne d'arrêt (p0230 > p9625[1]/p9825[1]).
 Voir aussi : p0230, p9625, p9825

207755 **<Emplacement>Entraînement: Accostage de butée sans régulateur poussée**

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : HLA_828
Réaction : ARRET3 (ARRET1, ARRET2, NEANT)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : La fonction "Accostage de butée" (p1545) a été sélectionnée, bien qu'aucun "régulateur de poussée" ni qu'aucune "limitation de poussée" ne soit activé (p1400). L'entraînement effectuerait ainsi un accostage de butée à une poussée maximale.
Remède : - Le cas échéant, désactiver la fonction "Accostage de butée" (p1545).
 - Activer le régulateur de poussée (p1400.14 = 1).
 ou
 - Activer la limitation de poussée Mode 1 ou Mode 2 (p1400.0 = 1, p1400.1 = 1).

207756 **<Emplacement>Entraînement: Filtre Fréquence propre > fréquence de Shannon**

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : HLA_828
Réaction : NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)
Cause : Une des fréquences propres du filtre est supérieure la fréquence de Shannon.
 La fréquence de Shannon se calcule selon la formule suivante : $0,5 / p0115[0]$
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 Bit 0 : Filtre de valeur de réglage 1 (p1658, p1660)
 Bit 1 : Filtre de valeur de réglage 2 (p1663, p1665)
 Bit 3 : Filtre de valeur de réglage (p1800, p1805)
 Bit 4 : Filtre de commande anticipatrice (p1721, p1727)
Remède : - Réduire la fréquence propre du numérateur ou du dénominateur du filtre de consigne de courant concerné.
 - Réduire la période d'échantillonnage du régulateur (p0115[0]).
 - Désactiver le filtre concerné.

207800 **<Emplacement>Entraînement: Aucune partie puissance existante**

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	Les paramètres de la partie puissance ne peuvent être lus ou aucun paramètre n'est sauvegardé dans la partie puissance. Le câble DRIVE-CLiQ entre la Control Unit et la partie puissance est éventuellement interrompu ou défectueux. Remarque : Ce défaut se produit également lorsqu'une topologie incorrecte est sélectionnée dans le logiciel de mise en service et que ce paramétrage est chargé dans la Control Unit. Voir aussi : r0200
Remède :	- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Contrôler le câble DRIVE-CLiQ entre la Control Unit et la partie puissance. - Vérifier la partie puissance et la remplacer le cas échéant. - Vérifier la Control Unit et la remplacer le cas échéant. - Après correction de la topologie, recharger les paramètres au moyen du logiciel de mise en service.

207801 <Emplacement>Entraînement: Surintensité moteur

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le courant limite admissible du moteur a été dépassé. - La limite de courant efficace a été réglée trop bas. - Le régulateur de courant n'est pas correctement réglé. - Le moteur a été freiné avec un facteur trop élevé de correction de couple de décrochage. - Mode U/f: valeur de rampe de montée trop faible ou charge trop élevée. - Mode U/f: court-circuit dans le câble moteur ou défaut à la terre. - Mode U/f: le courant du moteur est incompatible avec le courant du Motor Module. Remarque : Moteur synchrone : courant limite = $1,3 \times p0323$ Moteur asynchrone : courant limite = $1,3 \times r0209$
Remède :	- Vérifier les limites de courant (p0323, p0640). - Vérifier les régulateurs de courant (p1715, p1717). - Réduire le facteur de correction de couple de décrochage (p0326). - Allonger la rampe de montée (p1318) ou diminuer la charge. - Vérifier le moteur et les câbles moteur sur court-circuit et défaut à la terre. - Vérifier la combinaison Motor Module / moteur.

207802 <Emplacement>Entraînement: Alimentation ou partie puissance non prête

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2 (NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	L'unité d'alimentation ou l'entraînement ne retourne pas le signal prêt à fonctionner après un ordre MARCHE interne. - Délai de timeout trop court. - Aucune tension de circuit intermédiaire disponible. - Défaut de l'unité d'alimentation ou de l'entraînement associé au composant ayant généré la signalisation. - Réglage incorrect de la tension de raccordement.

Remède :

- Augmenter le délai de timeout (p0857).
- Activer la tension du circuit intermédiaire. Vérifier les barres du circuit intermédiaire. Débloquer l'unité d'alimentation.
- Remplacer l'unité d'alimentation correspondante ou le variateur du composant ayant généré la signalisation.
- Vérifier le réglage de la tension de raccordement (p0210).

Voir aussi : p0857

207805 <Emplacement>Alimentation: Partie puissance Surcharge I2t

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le seuil d'alarme de surcharge I2t (p0294) de la partie puissance a été dépassé.

Remède :

- Diminuer la charge permanente.
- Adapter cycle de charge.

207805 <Emplacement>Entraînement: Partie puissance Surcharge I2t

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le seuil d'alarme de surcharge I2t (p0294) de la partie puissance a été dépassé.
La réaction paramétrée dans p0290 se produit.
Voir aussi : p0290

Remède :

- Diminuer la charge permanente.
- Adapter cycle de charge.
- Vérifier la correspondance entre les courants nominaux du moteur et du Motor Module.

207808 <Emplacement>HF Damping Module: Atténuation non prête

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le HF Damping Module ne retourne pas le signal prêt à fonctionner lors de la mise sous tension ou à l'état sous tension.

Remède :

- Vérifier le câble DRIVE-CLiQ vers le HF Damping Module.
- Vérifier la tension d'alimentation 24 V.
- Le cas échéant, remplacer le HF Damping Module.

Remarque :

HF Damping Module (module d'atténuation)

207810 <Emplacement>Entraînement: EEPROM de partie puissance sans données nominales

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Pas de données nominales enregistrées dans l'EEPROM de la partie puissance.
 Voir aussi : p0205, r0205, r0206, p0206, r0207, p0207, r0208, p0208, r0209, p0209
Remède : Remplacer la partie puissance ou informer le service après-vente Siemens.

207815 <Emplacement>Entraînement: La partie puissance a été modifiée

Valeur de signalisation : paramètre : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Le numéro de code de la partie puissance actuelle ne concorde pas avec le numéro sauvegardé. Ce défaut apparaît si le niveau de comparaison dans p9906 ou p9908 n'est pas réglé sur 2 (bas) ou 3 (minimal).
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Numéro du paramètre incorrect.
 Voir aussi : r0200, p0201
Remède : Raccorder la partie puissance initiale et remettre en marche la CU (POWER ON) ou bien régler p0201 = r0200 et terminer la mise en service avec p0010 = 0.
 Pour les alimentations :
 Il faut utiliser les inductances de commutation ou le filtre réseau qui sont spécifiés pour la nouvelle partie puissance. Il faut procéder ensuite à une identification de réseau et de circuit intermédiaire (p3410 = 5). Un changement de partie puissance sans nouvelle mise en service n'est pas possible si le type d'unité d'alimentation (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), la forme (Booksize, Châssis) ou la classe de tension de l'ancienne et de la nouvelle partie puissance sont différents.
 Pour les onduleurs :
 Si la nouvelle partie puissance est acceptée, la limite de courant (p0640) peut être réduite le cas échéant par un courant maximal plus faible de la partie puissance (r0209) (les limites de couple nominal restent conservées).
 En cas de remplacement non seulement de la partie puissance mais aussi du moteur, une remise en service du moteur est nécessaire (ex. via p0010 = 1). C'est aussi nécessaire lorsqu'il faut encore charger des paramètres moteur via DRIVE-CLiQ.
 Voir aussi : r0200

207815 <Emplacement>Entraînement: La partie puissance a été modifiée

Valeur de signalisation : paramètre : %1
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Le numéro de code de la partie puissance actuelle ne concorde pas avec le numéro sauvegardé. Ce défaut apparaît si le niveau de comparaison dans p9906 ou p9908 n'est pas réglé sur 2 (bas) ou 3 (minimal).
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Numéro du paramètre incorrect.
 Voir aussi : r0200, p0201

Remède : Raccorder la partie puissance initiale et remettre en marche la CU (POWER ON) ou bien régler p0201 = r0200 et terminer la mise en service avec p0010 = 0.

Pour les alimentations :

Il faut utiliser les inductances de commutation ou le filtre réseau qui sont spécifiés pour la nouvelle partie puissance. Il faut procéder ensuite à une identification de réseau et de circuit intermédiaire (p3410 = 5). Un changement de partie puissance sans nouvelle mise en service n'est pas possible si le type d'unité d'alimentation (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), la forme (Booksize, Châssis) ou la classe de tension de l'ancienne et de la nouvelle partie puissance sont différents.

Pour les onduleurs :

Si la nouvelle partie puissance est acceptée, la limite de courant (p0640) peut être réduite le cas échéant par un courant maximal plus faible de la partie puissance (r0209) (les limites de couple nominal restent conservées).

En cas de remplacement non seulement de la partie puissance mais aussi du moteur, une remise en service du moteur est nécessaire (ex. via p0010 = 1). C'est aussi nécessaire lorsqu'il faut encore charger des paramètres moteur via DRIVE-CLiQ.

Si le niveau de comparaison est réglé sur 2, 3 dans p9906, la mise en service peut être quittée (p0010 = 0) et le défaut acquitté.

Voir aussi : r0200

207820 <Emplacement>Entraînement: Sonde thermométrique non connectée

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La sonde thermométrique spécifiée dans p0600 et destinée à la surveillance de la température du moteur n'est pas disponible.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

- 1 : p0601 = 10 (SME), mais l'option d'évaluation via capteur n'est pas sélectionnée dans p0600.
- 2 : p0600 = 10 (FCOM), mais la source de signal (p0603) n'est pas connectée.
- 3 : p0601 = 11 (FCOM), mais l'évaluation via connexion FCOM n'est pas sélectionnée dans p0600 (20 ou 21).
- 4 : p0601 = 11 (FCOM) et p4610-p4613 > 0, mais la source de signal correspondante (p0608, p0609) n'est pas connectée.
- 5 : Composant avec traitement des signaux de sonde absent ou démonté entre temps.
- 6 : Traitement par Motor Module impossible (r0192.21).

Remède :

Valeur d'alarme = 1 :

- Régler l'option capteur avec sonde thermométrique dans p0600.

Valeur d'alarme = 2 :

- Connecter p0603 avec le signal de température.

Valeur d'alarme = 3, 4 :

- Régler la sonde thermométrique disponible (p0600, p0601).
- Régler p4610 ... p4613 = 0 (pas de sonde), ou connecter p0608 ou p0609 avec un signal de température externe.

Valeur d'alarme = 5 :

- Connecter le composant comportant la sonde thermométrique. Contrôler la connexion DRIVE-CLiQ.

Valeur d'alarme = 6 :

- Effectuer une mise à jour du firmware du Motor Module. Raccorder la sonde thermométrique via le capteur.

Voir aussi : p0600, p0601

207840 <Emplacement>Entraînement: Alimentation Fonctionnement absent

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2 (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	Le signal "Alimentation Fonctionnement" est absent bien que les déblocages du variateur soient présents depuis plus longtemps que le délai de timeout paramétré (p0857). - Unité d'alimentation hors service. - Connexion incorrecte ou absente de l'entrée binecteur (p0864) pour le signal "prêt". - L'alimentation est en train d'effectuer une identification de réseau.
Remède :	- Mettre en service l'unité d'alimentation. - Vérifier la connexion de l'entrée binecteur (p0864) pour le signal "Alimentation Fonctionnement". - Augmenter le délai de timeout (p0857). - Attendre la fin de l'identification de réseau par l'alimentation. Voir aussi : p0857, p0864

207841	<Emplacement>Entraînement: Alimentation Fonctionnement supprimé
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le signal "Alimentation Fonctionnement" a été supprimé pendant le fonctionnement. - Connexion incorrecte ou absente de l'entrée binecteur (p0864) pour le signal "Alimentation Fonctionnement". - Les déblocages de l'unité d'alimentation ont été supprimés. - L'unité d'alimentation supprime le signal "Alimentation Fonctionnement" en raison d'un défaut.
Remède :	- Vérifier la connexion de l'entrée binecteur (p0864) pour le signal "Alimentation Fonctionnement". - Vérifier les déblocages de l'unité d'alimentation et les activer si nécessaire. - Corriger un défaut de l'unité d'alimentation et l'acquitter. Remarque : Si cet entraînement doit fonctionner en générateur et servir au maintien de la tension du circuit intermédiaire, la réaction sur défaut doit être paramétrée sur AUCUNE, ARRET1 ou ARRET3. L'entraînement peut ainsi continuer à être utilisé après une panne de l'unité d'alimentation.

207850	<Emplacement>Alarme externe 1
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La condition pour cette "alarme externe 1" est activée. Remarque : L'"alarme externe 1" est déclenchée par un front montant via l'entrée binecteur p2112. Voir aussi : p2112 (Alarme externe 1)
Remède :	Éliminer les causes de cette alarme.

207851	<Emplacement>Alarme externe 2
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause : La condition pour cette "alarme externe 2" est activée.
 Remarque :
 L'"alarme externe 2" est déclenchée par un front montant via l'entrée binecteur p2116.
 Voir aussi : p2116 (Alarme externe 2)
Remède : Eliminer les causes de cette alarme.

207852 **<Emplacement>Alarme externe 3**

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La condition pour cette "alarme externe 3" est activée.
 Remarque :
 L'"alarme externe 3" est déclenchée par un front montant via l'entrée binecteur p2117.
 Voir aussi : p2117
Remède : Eliminer les causes de cette alarme.

207860 **<Emplacement>Défaut externe 1**

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
 Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
 Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)
Cause : La condition pour le "défaut externe 1" est activée.
 Remarque :
 Le "défaut externe 1" est déclenché par un front montant via l'entrée binecteur p2106.
 Voir aussi : p2106 (Défaut externe 1)
Remède : - Eliminer les causes de ce défaut.
 - Acquitter le défaut.

207861 **<Emplacement>Défaut externe 2**

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
 Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
 Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)
Cause : La condition pour le "défaut externe 2" est activée.
 Remarque :
 Le "défaut externe 2" est déclenché par un front montant via l'entrée binecteur p2107.
 Voir aussi : p2107
Remède : - Eliminer les causes de ce défaut.
 - Acquitter le défaut.

207862	<Emplacement>Défaut externe 3
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La condition pour le "défaut externe 3" est activée. Remarque : Le "défaut externe 3" est déclenché par un front montant via le paramètre suivant : - Opération ET des entrées binecteur p2108, p3111, p3112. - Temporisation à l'enclenchement p3110. Voir aussi : p2108, p3110, p3111, p3112
Remède :	- Eliminer les causes de ce défaut. - Acquitter le défaut.
207890	<Emplacement>Protection interne contre les surtensions / Court-circuit d'induit interne lorsque STO actif
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le court-circuit d'induit interne (p1231 = 4) est impossible, car Safe Torque Off (STO) est débloqué. Les impulsions ne peuvent pas être débloquentes.
Remède :	Désactiver le court-circuit d'induit interne (p1231 = 0) ou désactiver Safe Torque Off (p9501 = p9561 = 0). Remarque : STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)
207900	<Emplacement>Entraînement: Moteur bloqué / régulateur de vitesse sur butée
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le laps de temps pendant lequel le moteur fonctionne à la limite du couple et en dessous du seuil de vitesse réglé dans p2175, dépasse le temps réglé dans p2177 Cette signalisation peut aussi être déclenchée si la mesure de vitesse oscille, faisant que la sortie du régulateur de vitesse arrive de façon répétitive et passagère en butée. Voir aussi : p2175, p2177

- Remède :**
- Vérifier le mouvement libre du moteur.
 - Vérifier les limites de couple actives (r1538, r1539).
 - Vérifier les paramètres correspondant à la signalisation "moteur bloqué" et les corriger si nécessaire (p2175, p2177).
 - Contrôler l'inversion de la mesure (p0410).
 - Vérifier le raccordement du capteur moteur.
 - Vérifier le nombre de traits du codeur (p0408).
 - En mode SERVO avec fonctionnement sans capteur et avec des moteurs avec faible puissance (< 300 W), augmenter la fréquence de découpage (p1800).
 - Après désactivation du module de fonction "Positionneur simple" (PoS), contrôler la limite de couple en moteur (p1528) et en génératrice (p1529) et l'adapter de nouveau.

207901 <Emplacement>Entraînement: Survitesse moteur

- Valeur de signalisation :** -
- Objet entraînement :** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** Servo: ARRET2 (IASC/Frein CC)
Hla: ARRET2
- Acquittement :** IMMEDIAT
- Cause :** La vitesse maximale admissible a été dépassée dans le sens positif ou négatif
La vitesse positive maximale admissible est déterminée comme suit: minimum (p1082, CI: p1085) + p2162
La vitesse négative maximale admissible est déterminée comme suit: maximum (-p1082, CI: p1088) - p2162
- Remède :** Dans le sens de marche positif :
- Vérifier r1084 et corriger éventuellement p1082, CI: p1085 et p2162.
Dans le sens de marche négatif :
- Vérifier r1087 et corriger éventuellement p1082, CI: p1088 et p2162.

207902 <Emplacement>Entraînement: Moteur décroché

- Valeur de signalisation :** %1
- Objet entraînement :** SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
- Acquittement :** IMMEDIAT
- Cause :** On a constaté que le moteur est décroché pour une durée supérieure à celle réglée dans p2178.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 : Détection de décrochage via r1408.11 (p1744, p0492).
2 : Détection de décrochage via r1408.12 (p1745) ou différence de flux (r0083 ... r0084).
3 : Détection de décrochage via r0056.11 (uniquement pour les moteurs synchrones à excitation séparée)
Voir aussi : p2178

Remède :	En cas de régulation de vitesse et de couple avec capteur de vitesse : - Contrôler le signal de vitesse (rupture de fil, polarité, nombre de traits, rupture de l'axe du capteur). - Contrôler le capteur de vitesse s'il y a eu un changement de capteur par commutation de jeu de paramètres. Le nouveau capteur doit être relié au moteur qui est réglé lors de la commutation du jeu de paramètres. En l'absence d'erreur, la tolérance aux erreurs peut être augmentée (p1744 ou p0492). En cas de régulation de vitesse et de couple sans capteur de vitesse: - Contrôler si l'entraînement décroche sous charge en commande en boucle ouverte (r1750.0). Si oui, augmenter la consigne sur p1610. - Vérifier si l'entraînement décroche sous charge lorsque la consigne de vitesse est encore nulle. Si oui, augmenter la consigne sur p1610. - Si le temps d'excitation du moteur (r0346) s'est sensiblement réduit, il convient de l'augmenter à nouveau. - Contrôler les limites du courant (p0640, r0067). Si les limites de courant sont trop basses, le moteur ne peut pas être magnétisé. - Contrôler le régulateur de courant (p1715, p1717) et le régulateur d'adaptation de vitesse (p1764, p1767). Si la dynamique a été fortement réduite, elle doit être à nouveau augmentée. - Contrôler le capteur de vitesse s'il y a eu un changement de capteur par commutation de jeu de paramètres. Le nouveau capteur doit être relié au moteur qui est réglé en cas de commutation du jeu de paramètres. En l'absence d'erreur, la tolérance aux erreurs (p1745) ou le temps de décélération (p2178) peuvent être augmentés. Sur les moteurs synchrones à excitation séparée (régulation avec capteur de vitesse): - Contrôler le signal de vitesse (rupture de fil, polarité, nombre de traits). - S'assurer du paramétrage du moteur (paramètres de la plaque signalétique et du schéma équivalent). - Contrôler le sens d'excitation et les interfaces de la régulation. - Veiller à la dynamique la plus élevée possible pour la régulation du courant d'excitation. - Contrôler le comportement aux vibrations de la régulation de vitesse et utiliser des filtres coupe-bande pour les oscillations de résonance. - Ne pas dépasser la vitesse maximale (p2162). En l'absence d'erreur, la temporisation (p2178) peut être augmentée.
-----------------	---

207903	<Emplacement>Entraînement: Moteur Ecart de vitesse
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La valeur absolue de la différence de vitesse calculée à partir des deux consignes (p2151, p2154) et du signal de mesure de vitesse (r2169) a dépassé le seuil de tolérance (p2163) plus longtemps qu'autorisé (p2164, p2166). L'alarme n'est débloquée que si p2149.0 = 1. Les causes possibles sont : - Le couple résistant est supérieur à la consigne de couple. - Lors de l'accélération, la limite de couple / courant / de puissance est atteinte. Si les limites ne suffisent pas, l'entraînement a peut-être été configuré trop petit. - En régulation du couple, la consigne de vitesse ne suit pas le signal de mesure de vitesse. - Avec le régulateur Vdc activé. En régulation U/f, la surcharge est détectée par le fait que le régulateur I_{max} est activé. Voir aussi : p2149 (Surveillances Configuration)
Remède :	- Augmenter p2163 et / ou p2166. - Augmenter les limites de couple / courant / puissance. - En régulation de couple: Asservir la consigne de vitesse à la mesure de vitesse. - Désactiver l'alarme avec p2149.0 = 0.

207904	<Emplacement>Court-circuit d'induit externe: Absence de signalisation en retour de contacteur "Fermé"
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2 (NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La signalisation en retour de contacteur (p1235) n'a pas transmis le signal "Fermé" (r1239.1 = 1) dans le délai de timeout imparti (p1236) lors de la fermeture.
Remède :	- Vérifier si la signalisation en retour de contacteur est bien connectée (p1235). - Contrôler la logique de la signalisation en retour de contacteur (r1239.1 = 1 : "Fermé", r1239.1 = 0 : "Ouvert"). - Augmenter le délai de timeout (p1236). - Le cas échéant, régler le court-circuit d'induit externe sans signalisation en retour du contacteur (p1231=2).
207905	<Emplacement>Court-circuit d'induit externe: Absence de signalisation en retour de contacteur "Ouvert"
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2 (NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La signalisation en retour de contacteur (p1235) n'a pas transmis le signal "Ouvert" (r1239.1 = 0) dans le délai de timeout imparti (p1236) lors de l'ouverture.
Remède :	- Vérifier si la signalisation en retour de contacteur est bien connectée (p1235). - Contrôler la logique de la signalisation en retour de contacteur (r1239.1 = 1 : "Fermé", r1239.1 = 0 : "Ouvert"). - Augmenter le délai de timeout (p1236). - Le cas échéant, régler le court-circuit d'induit externe sans signalisation en retour du contacteur (p1231=2).
207906	<Emplacement>Court-circuit d'induit / Protection interne contre les surtensions : Paramétrage incorrect
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1, jeu de paramètres moteur : %2
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	Le court-circuit d'induit est paramétré de manière incorrecte. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : zzzzyyxx : zzzz = Cause du défaut, xx = Jeu de paramètres moteur zzzz = 0001 hex = 1 déc : Aucun moteur synchrone à aimants permanents sélectionné. zzzz = 0002 hex = 2 déc : Aucun moteur asynchrone sélectionné. zzzz = 0065 hex = 101 déc : Court-circuit d'induit externe : sortie (r1239.0) non câblée. zzzz = 0066 hex = 102 déc : Court-circuit d'induit externe avec signalisation en retour du contacteur : pas de signalisation en retour connectée (BI: p1235). La signalisation en retour doit être connectée dans tous les jeux de paramètres de commande (CDS). zzzz = 0067 hex = 103 déc : Court-circuit d'induit externe sans signalisation en retour du contacteur : le temps d'attente à l'ouverture (p1237) est 0. zzzz = 00C9 hex = 201 déc : Protection interne contre les surtensions : le courant de sortie maximal du Motor Module (r0209) est inférieur à 1,8 x courant de court-circuit du moteur (r0331). zzzz = 00CA hex = 202 déc : Protection interne contre les surtensions : aucun Motor Module Booksize ou Châssis n'est utilisé. zzzz = 00CB hex = 203 déc : Protection interne contre les surtensions : le courant de court-circuit du moteur (p0320) est supérieur au courant maximal du moteur (p0323). zzzz = 00CC hex = 204 déc : Protection interne contre les surtensions : l'activation (p1231 = 4) n'est pas présente pour tous les jeux de paramètres moteur avec moteurs synchrones (p0300 = 2xx, 4xx).
Remède :	Valeur de défaut = 1 : - Un court-circuit d'induit / une protection contre les surtensions ne sont autorisés que sur les moteurs synchrones à aimants permanents. La position la plus élevée du type de moteur dans p0300 doit être 2 ou 4. Valeur de défaut = 101 : - Avec le signal de sortie r1239.0, le contacteur doit être commandé pour la commutation de court-circuit d'induit externe. Le signal peut, par exemple, être connecté à une borne de sortie via l'entrée birecteur p0738. Avant de pouvoir acquitter ce défaut, il faut renseigner p1231 avec une nouvelle valeur. Valeur de défaut = 102 : - Lorsque le court-circuit d'induit externe avec signalisation en retour du contacteur (p1231 = 1) est activé, le signal en retour doit être connecté à une borne d'entrée (par ex. r722.x) et relié ensuite à BI: p1235. - Sinon, il est également possible d'activer le court-circuit d'induit externe sans signalisation en retour du contacteur (p1231 = 2). Valeur de défaut = 103 : - Lorsque le court-circuit d'induit externe sans signalisation en retour du contacteur (p1231 = 2) est sélectionné, il faut paramétrer un temps d'attente dans p1237. Cette période doit dans tous les cas être supérieure de la durée de coupure effective du contacteur sous peine de court-circuit dans le Motor Module. Valeur de défaut = 201 : - Il convient d'utiliser un Motor Module avec un courant maximal plus élevé ou un moteur avec un courant de court-circuit moins élevé. Le courant maximal du Motor Module doit être supérieur à 1,8 x le courant de court-circuit du moteur. Valeur de défaut = 202 : - Pour la protection interne contre les surtensions, utiliser un Motor Module de type Booksize ou Châssis. Valeur de défaut = 203 : - Pour la protection interne contre les surtensions, n'utiliser que des moteurs résistant aux courts-circuits. Valeur de défaut = 204 : - La protection interne contre les surtensions doit être activée (p1231 = 3) pour tous les jeux de paramètres moteur avec moteurs synchrones (p0300 = 2xx, 4xx) ou être désactivée (p1231 différent de 3) pour tous les jeux de paramètres moteur. Cela permet de s'assurer que la protection ne puisse pas être désactivée par inadvertance lors d'une commutation du jeu de paramètres. Cette erreur ne peut être acquittée que lorsque cette condition est remplie.

207907	<Emplacement>Court-circuit d'induit interne: Bornes moteur avec potentiel après suppr. des impulsions
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La fonction "Protection interne contre les surtensions" (p1231 = 3) est activée. Les points suivants doivent être pris en compte : - Lorsqu'une protection interne contre les surtensions est active, toutes les bornes du moteur après suppression des impulsions se trouvent à la moitié du potentiel du circuit intermédiaire (sans protection interne contre les surtensions, les bornes du moteur sont exemptes de potentiel). - Seuls des moteurs résistant aux courts-circuits (p0320 < p0323) doivent être utilisés. - Le Motor Module doit pouvoir supporter de façon permanente 1,8 fois le courant de court-circuit (r0331) du moteur (r0289). - La protection interne contre les surtensions ne peut pas être interrompue par une réaction sur défaut. Une surintensité pendant l'activité de la protection interne contre les surtensions peut entraîner la destruction du Motor Module et/ou du moteur. - Si le Motor Module ne prend pas en charge la protection interne autonome contre les surtensions (r0192.10 = 0), une alimentation externe 24 V (ASI) des composants doit être utilisée pour assurer le fonctionnement sûr en cas de panne réseau. - Si le Motor Module assure une protection interne autonome contre les surtensions (r0192.10 = 1), l'alimentation 24 V des composants doit être assurée par un Control Supply Module afin de garantir le fonctionnement en cas de panne réseau. - Lorsque la protection contre les surtensions interne est active, le moteur ne doit pas être entraîné trop longtemps par une charge externe (par exemple, par des charges suspendues ou un autre moteur couplé).
Remède :	Non nécessaire. Sert en tant que remarque pour l'utilisateur.
207908	<Emplacement>Court-circuit d'induit interne actif
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le Motor Module signale que le moteur est court-circuité par les semiconducteurs de puissance (r1239.5 = 1). Les impulsions ne peuvent pas être débloquentes. Le court-circuit d'induit interne est activé (p1231 = 4).
Remède :	Pour les moteurs synchrones, le freinage par court-circuitage d'induit est activé lorsque l'entrée binecteur p1230 = état logique 1. Voir aussi : p1230, p1231
207909	<Emplacement>Protection interne contre les surtensions: Désactivation active après POWER ON seulement
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	POWER ON
Cause :	La désactivation de la protection interne contre les surtensions (p1231 différent de 3) ne prend effet qu'après un POWER ON. Le signal d'état r1239.6 = 1 indique que la protection interne contre les surtensions est prête.

Remède : Non nécessaire.
Sert en tant que remarque pour l'utilisateur.

207910 <Emplacement>Entraînement: Surchauffe moteur

Valeur de %1

signalisation :

Objet SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : KTY :

La température du moteur a dépassé la valeur de seuil d'alarme (p0604, p0616).

CTP :

Le seuil de déclenchement de 1650 ohms a été dépassé.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

numéro du canal de température générant la signalisation.

Voir aussi : p0604, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

Remède :

- Vérifier la charge du moteur.
- Contrôler la température ambiante et la ventilation du moteur.
- Contrôler CTP ou bilame à contact NF.
- Vérifier les limites de surveillance (p0604, p0605).
- Vérifier l'activation / les paramètres du modèle thermique du moteur (p0612, p0626 et suivants).

Voir aussi : p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

207913 <Emplacement>Courant d'excitation hors tolérance

Valeur de -

signalisation :

Objet SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La différence entre la mesure et la valeur de consigne du courant d'excitation a dépassé la tolérance:
 $\text{abs}(r1641 - r1626) > p3201 + p3202$

La cause de ce défaut est remise à zéro pour $\text{abs}(r1641 - r1626) < p3201$.

Remède :

- Contrôler le paramétrage (p1640, p3201, p3202).
- Contrôler les interfaces du dispositif d'excitation (r1626, p1640).
- Contrôler le dispositif d'excitation.

207914 <Emplacement>Flux hors tolérance

Valeur de -

signalisation :

Objet SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La différence entre la mesure du flux et la valeur de consigne a dépassé la tolérance:
 $\text{abs}(r0084 - r1598) > p3204 + p3205$

La cause de ce défaut est remise à zéro pour $\text{abs}(r0084 - r1598) < p3204$.

Le défaut n'est généré qu'une fois la temporisation dans p3206 écoulée.

Remède :

- Contrôler le paramétrage (p3204, p3205).
- Contrôler les interfaces du dispositif d'excitation (r1626, p1640).
- Contrôler le dispositif d'excitation.
- Contrôler la régulation du flux (p1590, p1592, p1597).
- Contrôler l'absence d'oscillations de la régulation et prendre les mesures qui s'imposent (par ex.: optimiser la boucle de régulation de vitesse, paramétrer des filtres coupe-bande).

207918 <Emplacement>Mode émetteur de consigne triphasé sélectionné/actif

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Uniquement pour les moteurs synchrones à excitation séparée (p0300 = 5):
Le mode de commande/régulation actuel est la commande I/f avec courant fixe (p1300 = 18).
La spécification de vitesse s'effectue via le canal de consigne, la spécification de courant s'effectue via le courant minimal (p1620).
Il convient de noter que la dynamique de régulation dans ce mode est très limitée. C'est pourquoi il convient de régler des temps de montée pour la consigne de vitesse plus longs que dans le mode normal.

Remède : Sélectionner un autre mode de commande/régulation.
Voir aussi : p1300

207927 <Emplacement>Freinage par injection de CC actif

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le moteur est freiné en courant continu. Le freinage par injection de CC est actif.

1)
Une signalisation avec réaction Frein CC est active. Le moteur est freiné avec le courant de freinage dans p1232 pendant la durée de p1233. Lors d'un passage sous le seuil d'immobilisation p1226, la phase de freinage est interrompue plus tôt.

2)
Le freinage par injection de CC a été activé sur l'entrée binecteur p1230 avec le freinage par injection de CC réglé (p1230 = 4). Le courant de freinage p1232 est imposé jusqu'à ce que cette entrée binecteur soit inactive.

Remède : Non nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement une fois que le freinage par injection de CC a été exécuté.

207928 <Emplacement>Protection interne contre les surtensions déclenchée

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le Motor Module signale que le moteur est court-circuité par les semiconducteurs de puissance (r1239.5 = 1). Les impulsions ne peuvent pas être débloquées. La protection interne contre les surtensions est sélectionnée (p1231 = 3).

Remède : Lorsque le Motor Module assure la protection interne autonome contre les surtensions ($r0192.10 = 1$), le Motor Module décide de lui-même, à l'appui de la tension du circuit intermédiaire, si le court-circuit d'induit doit être activé. Si la tension du circuit intermédiaire dépasse 800 V, le court-circuit d'induit est activé et la réaction ARRET2 déclenchée. Si la tension du circuit intermédiaire descend en dessous de 450 V, le court-circuit d'induit est à nouveau supprimé. Dans le cas où le moteur se trouve toujours dans une plage de vitesses critique, le court-circuit d'induit est à nouveau réactivé dès que la tension du circuit intermédiaire dépasse le seuil de 800 V. Si la protection interne autonome contre les surtensions est active ($r1239.5 = 1$) au retour du réseau ($450 \text{ V} < \text{tension du circuit intermédiaire} < 800 \text{ V}$), le court-circuit d'induit est supprimé après 3 minutes.

207930	<Emplacement>Entraînement: Commande de frein défectueuse
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La CU a détecté une erreur au niveau de la commande de frein. - Raccordement incorrect du blindage du câble moteur. - Défaut dans le circuit de commande de frein du Motor Module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 10, 11: Erreur lors de l'opération "Desserrage du frein". - Frein non raccordé ou rupture de fil (vérifier si le frein se desserre avec $p1278 = 1$). - Défaut à la terre du câble de frein. - S120M : frein desserré via borne X4.1 à des fins de montage (autorisé seulement lorsque la tension d'alimentation est coupée). 20: Erreur à l'état "Frein desserré". - Court-circuit dans l'enroulement de frein. 30, 31: Erreur lors de l'opération "Serrage du frein". - Frein non raccordé ou rupture de fil (vérifier si le frein se desserre avec $p1278 = 1$). - Court-circuit dans l'enroulement de frein. 40: Erreur à l'état "Frein serré". 50: Erreur dans la commande de frein de la Control Unit ou défaut de communication entre la Control Unit et le Motor Module (diagnostic de la commande de frein). 80: Un défaut de la commande de frein de la Control Unit est survenu lors de l'utilisation du Safe Brake Adapter (SBA). Voir aussi : p1278 (Commande de frein Evaluation de diagnostic)

Remède :

- Contrôler la connexion du frein à l'arrêt du moteur.
- En présence d'un couplage parallèle, vérifier le réglage du jeu de paramètre de la partie puissance pour la commande du frein à l'arrêt (p7015).
- Vérifier le fonctionnement du frein à l'arrêt du moteur.
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM (par ex. raccordement du blindage du câble moteur et des fils de freinage à la tôle ou vissage des connecteurs moteur au boîtier).
- Remplacer le Motor Module concerné.

Fonctionnement avec Safe Brake Module :

- Vérifier le raccordement du Safe Brake Module.
- Remplacer le Safe Brake Module.

Fonctionnement avec Safe Brake Adapter (SBA) :

- Vérifier le raccordement du SBA ; le cas échéant, le remplacer.

Voir aussi : p1215, p1278

207931 **<Emplacement>Frein ne desserre pas**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Cette alarme est générée si r1229.4 = 1.
Voir aussi : p1216 (Frein à l'arrêt du moteur Temps de desserrage), r1229 (Frein à l'arrêt du moteur Mot d'état)

Remède :

- Vérifier le fonctionnement du frein à l'arrêt du moteur.
- Vérifier le signal en retour (p1223).

207932 **<Emplacement>Frein ne serre pas**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Cette alarme est générée si r1229.5 = 1.
Pour r1229.5 = 1, ARRET1/ARRET3 est inhibé afin d'éviter une accélération de l'entraînement par une charge suspendue. ARRET2 reste actif.
Voir aussi : p1217 (Frein à l'arrêt du moteur Temps de serrage), r1229 (Frein à l'arrêt du moteur Mot d'état)

Remède :

- Vérifier le fonctionnement du frein à l'arrêt du moteur.
- Vérifier le signal en retour (p1222).

207934 **<Emplacement>Entraînement: S120 Combi Frein à l'arrêt du moteur Configuration**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	Un frein à l'arrêt du moteur a été détecté pour un S120 Combi. Cependant, ce frein n'est pas affecté exactement à un entraînement d'avance Combi et par conséquent la commande de frein n'est pas (correctement) configurée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 0 : Aucun frein à l'arrêt du moteur n'est affecté (p1215 = 0 ou 3 sur tous les entraînements d'avance S120 Combi). 1 : Plus d'un frein à l'arrêt du moteur est affecté (p1215 = 1 ou 2 sur plus d'un entraînement d'avance S120 Combi) ou plusieurs moteurs DRIVE-CLiQ avec frein à l'arrêt du moteur sont présents. 2 : Le frein est affecté à la broche à tort (p1215 = 1), ce qui n'est pas autorisé dans la version logicielle présente. 3 : Il y a eu une tentative de déblocage de la fonction "Commande sûre de frein" (SBC, p9602 = p9802 = 1) pour la broche. Ceci n'est pas autorisé dans la version logicielle présente.
Remède :	Vérifier si le frein à l'arrêt du moteur est affecté de manière univoque à un entraînement d'avance S120 Combi (p1215 = 1 ou 2). Le défaut n'est supprimé que lorsque le frein à l'arrêt du moteur est affecté de manière univoque à un entraînement d'avance S120 Combi (p1215 = 1 ou 2 pour cet entraînement unique). Dès lors, le frein à l'arrêt du moteur est commandé par cet entraînement. Voir aussi : p1215

207935	<Emplacement>Entraînement: Frein à l'arrêt du moteur Configuration incorrecte
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une configuration incorrecte du frein à l'arrêt du moteur a été détectée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 0: Un frein à l'arrêt du moteur a été détecté alors que la commande de frein n'est pas configurée (p1215 = 0). La configuration de la commande de frein a été réglée sur "Frein à l'arrêt du moteur comme commande séquentielle" (p1215 = 1 ; uniquement lors de la première mise en service). La connexion p9621 = r9872.3 a été établie pour un appareil Châssis avec Safe Brake Adapter (SBA ; uniquement lors de la première mise en service). En présence d'un couplage en parallèle, la partie puissance à laquelle est raccordé le frein à l'arrêt du moteur a été spécifiée dans p7015 (uniquement lors de la première mise en service). 1: Un frein à l'arrêt du moteur a été détecté alors que la commande de frein n'est pas configurée (p1215 = 0). La configuration de la commande de frein a été maintenue sur "Aucun frein à l'arrêt du moteur présent" (p1215 = 0). 11: L'identification a détecté plus d'un frein à l'arrêt du moteur en couplage parallèle. 12: En présence d'un couplage parallèle, aucun numéro de composant valide est disponible dans p0121 pour le jeu de paramètres de la partie puissance réglé dans p7015. 13: Une tentative de modification de la valeur dans p7015 a eu lieu alors que la fonction "Commande sûre de frein" (SBC) est active. 14: En présence d'un couplage parallèle, la partie puissance réglée dans p7015 ne peut pas entrer en action.

Remède :

Valeur de défaut = 0 :

- Aucune action n'est requise.

Valeur de défaut = 1 :

- Modifier, le cas échéant, la configuration du frein à l'arrêt du moteur (p1215 = 1, 2).
- Si cette valeur de défaut est présente de façon inattendue, contrôler les raccordements moteur pour exclure toute inversion.

Valeur de défaut = 11 :

Ne raccorder qu'un seul frein à l'arrêt du moteur en présence d'un couplage parallèle.

Valeur de défaut = 12 :

Vérifier le réglage du jeu de paramètres de partie puissance en présence d'un couplage parallèle (p7015).

Valeur de défaut = 13 :

Avant de modifier p7015, désactiver la fonction "Commande sûre de frein" (SBC) (p9602).

Valeur de défaut = 14 :

Vérifier si la partie puissance prend en charge la commande de frein en présence d'un couplage parallèle (r9771.14).

Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la Control Unit et la partie puissance concernée et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.

Voir aussi : p1215

207950 <Emplacement>Entraînement: Paramètres moteur incorrects

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :

- Une erreur a été commise lors de la saisie des paramètres moteur pendant la mise en service (par ex. p0300 = 0, aucun moteur).
- La résistance de freinage (p6811) n'a pas encore été paramétrée, la mise en service ne peut pas être menée à terme.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Numéro de paramètre concerné.

300 (CU250S-2) :

Le type de moteur n'est pas pris en charge par ce type de régulation.

307:

Les paramètres moteur suivants peuvent être incorrects :

p0304, p0305, p0307, p0308, p0309

Voir aussi : p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0315, p0316, p0320, p0322, p0323

Remède :

Comparer les caractéristiques du moteur avec les indications sur la plaque signalétique et les corriger, le cas échéant.

Valeur de défaut = 300 (CU250S-2) :

utiliser un type de moteur pris en charge par le type de régulation paramétré.

207955 <Emplacement>Entraînement: Le moteur a été modifié

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :

Le numéro de code du moteur actuel avec DRIVE-CLiQ ne correspond pas au numéro enregistré.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Numéro du paramètre incorrect.

Voir aussi : p0301, r0302

Remède : Connecter le moteur initial, remettre en marche la CU (POWER ON) et terminer la mise en service rapide par p0010 = 0.
Ou définir p0300 = 10000 (chargement des paramètres du moteur avec DRIVE-CLiQ) et exécuter à nouveau la mise en service.
La mise en service rapide (p0010 = 1) est terminée automatiquement avec p3900 > 0.
Si la mise en service rapide est terminée par p0010 = 0, aucun calcul automatique de régulateur (p0340 = 1) ne sera effectué.

207956 <Emplacement>Entraînement: Code moteur incompatible avec le moteur Siemens

Valeur de %1

signalisation :

Objet SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le code du moteur avec DRIVE-CLiQ raccordé n'est pas compatible avec les types de moteurs Siemens possibles (voir sélection dans p0300).

Il est possible que le moteur avec DRIVE-CLiQ raccordé ne soit pas pris en charge par cette version de firmware.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Code du moteur avec DRIVE-CLiQ raccordé.

Remarque :

Les trois premiers chiffres du code moteur correspondent généralement au type de moteur Siemens.

Remède : Utiliser un moteur avec DRIVE-CLiQ et le code moteur approprié.

207960 <Emplacement>Entraînement: Caractéristique de frottement défectueuse

Valeur de paramètre : %1

signalisation :

Objet SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La caractéristique de frottement est incorrecte.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

1538:

Le couple de frottement est supérieur au maximum de la limite de couple active sup. (p1538) et zéro. De ce fait, la sortie de la caractéristique de frottement (r3841) est limitée à cette valeur.

1539:

Le couple de frottement est inférieur au minimum de la limite de couple active inf. (p1539) et zéro. De ce fait, la sortie de la caractéristique de frottement (r3841) est limitée à cette valeur.

3820 ... 3829:

Numéro de paramètre incorrect. Les vitesses inscrites dans les paramètres pour la caractéristique de frottement ne satisfont pas à la condition suivante:

$0,0 < p3820 < p3821 < \dots < p3829 \leq p0322$ ou $p1082$ si $p0322 = 0$

De ce fait, la sortie de la caractéristique de frottement (r3841) est mise à zéro.

3830 ... 3839:

Numéro de paramètre incorrect. Les couples inscrits dans les paramètres pour la caractéristique de frottement ne satisfont pas à la condition suivante:

$0 \leq p3830, p3831 \dots p3839 \leq p0333$

De ce fait, la sortie de la caractéristique de frottement (r3841) est mise à zéro.

Voir aussi : r3840 (Caractéristique de frottement Mot d'état)

Remède : Remplir les conditions pour la caractéristique de frottement.
 Valeur d'alarme = 1538 :
 vérifier les limites de couple actives supérieures (par ex. dans le domaine de défluxage).
 Valeur d'alarme = 1539 :
 vérifier les limites de couple actives inférieures (par ex. dans le domaine de défluxage).
 Valeur d'alarme = 3820 ... 3839 :
 Remplir les conditions pour le réglage des paramètres de la caractéristique de frottement.
 Si les caractéristiques de moteur (par ex. la vitesse maximale p0322) sont modifiées durant la mise en service (p0010 = 1, 3), les limitations technologiques et valeurs de seuil qui en dépendent doivent être recalculées en sélectionnant p0340 = 5.

207961 <Emplacement>Entraînement: Enregistrement caractéristique de frottement activé

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : L'acquisition automatique de la caractéristique de frottement est activée.
 Lors du prochain ordre MARCHE, l'acquisition sera effectuée.
 Pendant l'acquisition automatique de la caractéristique de frottement, l'enregistrement des paramètres est impossible (p0971, p0977).
Remède : Non nécessaire.
 L'alarme disparaît automatiquement au terme de l'acquisition de la caractéristique de frottement ou en cas de désactivation de l'acquisition (p3845 = 0).

207963 <Emplacement>Entraînement: Enregistrement caractéristique de frottement annulé

Valeur de signalisation : paramètre : %1
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET1
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Les conditions pour relever la caractéristique de frottement ne sont pas remplies.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 0046 : Il manque des déblocages (r0046).
 1082 : La plus grande vitesse à atteindre (p3829) est supérieure à la vitesse maximale (p1082).
 1084 : La plus grande vitesse à atteindre (p3829) est supérieure à la vitesse maximale (r1084, p1083, p1085).
 1087 : La plus grande vitesse à atteindre (p3829) est supérieure à la vitesse maximale (r1087, p1086, p1088).
 1110 : Caractéristique de frottement Acquisition Sens négatif sélectionné (p3845) et sens négatif verrouillé (p1110).
 1111 : Caractéristique de frottement Acquisition Sens positif sélectionné (p3845) et sens positif verrouillé (p1111).
 1198 : Caractéristique de frottement Acquisition sélectionné (p3845 > 0) et sens négatif (p1110) et positif (p1111) verrouillés (r1198).
 1300 : Le mode de régulation choisi (p1300) n'est pas la régulation de vitesse de rotation.
 1755 : En régulation sans capteur (p1300 = 20), la plus petite des vitesses à atteindre (p3820) est inférieure ou égale à la vitesse de commutation en mode commandé (p1755).
 1910 : Identification des paramètres moteur activée.
 1960 : Optimisation régulateur de vitesse activée.
 3820 ... 3829 : Vitesse (p382x) non réalisable.
 3840 : Caractéristique de frottement incorrecte.
 3845 : Caractéristique de frottement Acquisition désactivée.

Remède :

- Remplir les conditions pour relever la caractéristique de frottement.
- Valeur de défaut = 0046 :
 - Activer les déblocages manquants.
- Valeur de défaut = 1082, 1084, 1087 :
 - Sélectionner pour la plus grande vitesse (p3829) une valeur inférieure ou égale à la vitesse maximale (p1082, r1084, r1087).
 - Recalculer les points intermédiaires de la vitesse pour la caractéristique de frottement (p0340 = 5).
- Valeur de défaut = 1110 :
 - Activer Caractéristique de frottement Acquisition sens positif (p3845).
- Valeur de défaut = 1111 :
 - Activer Caractéristique de frottement Acquisition sens négatif (p3845).
- Valeur de défaut = 1198 :
 - Débloquer le sens autorisé (p1110, p1111, r1198).
- Valeur de défaut = 1300 :
 - Pour le type de régulation (p1300), régler Régulation de vitesse (p1300 = 20, 21).
- Valeur de défaut = 1755 :
 - Pour la régulation de vitesse sans capteur (p1300 = 20), sélectionner pour la plus petite vitesse (p3820) une valeur supérieure à la vitesse de commutation en mode commandé (p1755).
 - Recalculer les points intermédiaires de la vitesse pour la caractéristique de frottement (p0340 = 5).
- Valeur de défaut = 1910 :
 - Terminer l'identification des paramètres moteur (p1910).
- Valeur de défaut = 1960 :
 - Terminer l'optimisation du régulateur de vitesse (p1960).
- Valeur de défaut 3820... 3829 :
 - Vérifier la charge à la vitesse p382x.
 - Vérifier si le signal de vitesse (r0063) est sujet à vibrations à la vitesse p382x. Vérifier le cas échéant les réglages du régulateur de vitesse.
- Valeur de défaut = 3840 :
 - Supprimer les erreurs pour la caractéristique de frottement (p3820 à p3829, p3830 à p3839, p3840).
- Valeur de défaut = 3845 :
 - Caractéristique de frottement Activer l'acquisition (p3845).

207965 **<Emplacement>Entraînement: Enregistrement nécessaire**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : L'offset de l'angle de commutation (p0431) a été déterminé à nouveau mais n'a pas encore été enregistré.
 Pour être validée de façon permanente, la nouvelle valeur doit être enregistrée en mémoire non volatile (p0971, p0977).
 Voir aussi : p0431, p1990

Remède : Non nécessaire.
 Cette alarme disparaît automatiquement une fois l'enregistrement effectué.
 Voir aussi : p0971, p0977

207966 **<Emplacement>Entraînement: Vérifier l'angle de commutation**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2 (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT
Cause : La mesure de vitesse a été inversée et l'offset de l'angle de commutation associé est différent de zéro et donc éventuellement incorrect.
Remède : Vérifier l'offset de l'angle de commutation après l'inversion de la mesure ou le redéfinir (p1990 = 1).

207971 **<Emplacement>Entraînement: Détermination de l'offset de l'angle de commutation activée**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La détermination automatique de l'offset de l'angle de commutation (référencement du capteur) est activée (p1990 = 1).
Remarque :
 Le prochain ordre MARCHE déclenchera la détermination automatique.
 Pour SERVO et en présence du défaut F07414 :
 La détermination de l'offset de l'angle de commutation est activée automatiquement (p1990 = 1) si une méthode d'identification de position des pôles est réglée dans p1980.
 Voir aussi : p1990 (Référencement capteur Détermination de l'offset angle de commut.)
Remède : Non nécessaire.
 L'alarme disparaît automatiquement une fois la détermination réussie ou en réglant p1990 = 0.

207980 **<Emplacement>Entraînement: Mesure en rotation activée**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La mesure en rotation est activée. Lors de la mesure en rotation, le moteur peut être accéléré jusqu'à la vitesse maximale et avec le couple maximal. Seules la limite de courant (p0640) et la vitesse de rotation maximale (p1082) paramétrées sont prises en compte. Il est possible d'influencer le comportement du moteur par le biais du verrouillage du sens de rotation (p1959.14, p1959.15) et du temps de montée / descente (p1958).
 Lors du prochain ordre MARCHE, la mesure en rotation sera effectuée.
 Voir aussi : p1960
Remède : Non nécessaire.
 L'alarme disparaît automatiquement une fois la mesure en rotation effectuée correctement ou quand p1960 est mis = 0.
Remarque :
 Si un POWER ON ou un démarrage à chaud est exécuté lorsque l'identification des paramètres du moteur est sélectionnée, la demande d'identification des paramètres du moteur est perdue. Si une identification des paramètres du moteur est souhaitée, celle-ci doit être sélectionnée de nouveau manuellement.

207990 **<Emplacement>Entraînement: Identification incorrecte**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : HLA_828
Réaction : ARRET1 (ARRET2, NEANT)
Acquittement : IMMEDIAT

- Cause :** Un défaut est survenu pendant l'identification.
- Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
- 1 : Réglage du piston sans position absolue (p1407.3 = 0).
 - 2 : Détermination du sens de régulation sans déplacement dans les deux sens.
 - 3 : Détermination du sens de régulation avec résultat non univoque.
 - 4 : Détermination de l'offset de la vanne sans déplacement.
 - 5 : Détection de la plage de déplacement sans position absolue ou réglage du piston.
 - 6 : La course de piston mesurée est différente de plus de 20 % de la course de piston paramétrée (p0313).
 - 7 : Lors du mesurage de la caractéristique, l'entraînement s'immobilise avant que la trajectoire libre paramétrée ne soit atteinte.
 - 8 : Le gain de la boucle du régulateur de poussée est incorrect. A la butée positive de fin de course, pA (r0067) < pB (r0068).
 - 100 : Inversion de mesure de position et inversion de mesure de vitesse sont différentes (p0410).
 - 101 : Plage de mesure Début > Plage de mesure Fin (p1955[0] > p1955[1]).
 - 102 : Course de mesure minimale > Course de mesure maximale (p1956[0] > p1956[1]).
 - 190 : La consigne de vitesse est différente de zéro.

Remède :

Valeur de défaut = 1 :

- Référencer l'entraînement avant le réglage du piston (p1407.3 doit être égal à 1).

Valeur de défaut = 2, 3 :

- L'entraînement doit pouvoir se déplacer.
- Vérifier la pression du système et les vannes d'arrêt.
- Augmenter la période transitoire (p1958[1]).

Valeur de défaut = 4 :

- L'entraînement doit pouvoir se déplacer.
- Vérifier la pression du système et les vannes d'arrêt.

Valeur de défaut = 5 :

- Référencer l'entraînement avant la détection de la plage de déplacement (p1407.3 doit être égal à 1) et effectuer le réglage du piston (p1909.1 = 1 ou p1959.2 = 1 et p1960 = 1).

Valeur de défaut = 6 :

- Présence d'un obstacle dans la plage de déplacement. Retirer l'obstacle le cas échéant. Si la course de mesure est suffisante en présence de l'obstacle, ne rien faire.
- La course de piston a été paramétrée de manière incorrecte. Si la course de piston effective est inférieure à celle paramétrée, la corriger (p0313). Une course de piston paramétrée sur une valeur trop basse est corrigée automatiquement.

Valeur de défaut = 7 :

- Le réglage du piston a été réalisé de manière incorrecte. Corriger le réglage du piston ou l'exécuter automatiquement (p1959.2 = 1 et p1960 = 1).
- La course de mesure paramétrée ne peut pas être exploitée au minimum ou au maximum car un obstacle est présent sur le trajet ou la course de piston a été paramétrée de manière incorrecte. Corriger la course de mesure le cas échéant (p1956[0], p1956[1]) ou corriger la course de piston ou encore la déterminer automatiquement (p1959.x = 1 et p1960 = 1).
- L'entraînement ne peut pas se déplacer car la vanne d'arrêt ne s'ouvre pas, la pression du système n'est pas disponible, le capteur ou la vanne n'est pas raccordé(e). Contrôler la vanne d'arrêt, la pression du système, le raccordement du capteur ou de la vanne.

Valeur de défaut = 8 :

- Permuter les connecteurs des capteurs de pression A et B ou inverser le sens de déplacement (inversion de p1820 et p0410) et répéter la mesure en mouvement complète.
- Contrôler les valeurs de référence pour les capteurs de pression (p0240, p0242).

Valeur de défaut = 100 :

Régler l'inversion de mesure de position et l'inversion de mesure de vitesse sur la même valeur (p0410 = 0 ou p0410 = 3).

Valeur de défaut = 101 :

La valeur Début de plage de mesure doit être inférieure à la valeur Fin de la plage de mesure (p1955[0] > p1955[1]).

Valeur de défaut = 102 :

La course de mesure minimale doit être inférieure à la course de mesure maximale (p1956[0] > p1956[1]).

Valeur de défaut = 190 :

La consigne de vitesse doit être égale à zéro pendant l'identification.

207990 <Emplacement>Entraînement: Identification des paramètres moteur incorrecte

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2 (ARRET1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	Un défaut est survenu pendant l'identification.
	Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
	10 : Commutation du jeu de paramètres au cours de l'identification des paramètres moteur.
	101 : Amplitude de tension trop petite pour la mesure de l'inductance même à 30 % de l'amplitude maximale du courant.
	102, 104 : Limitation de la tension durant la mesure de l'inductance.
	103 : Fréquence maximale dépassée durant la mesure d'inductance en rotation.
	110 : Moteur sans synchronisation précise avant mesure en rotation.
	111 : Pas de top zéro en l'espace de 2 tours.
	112 : La synchro précise n'est pas réalisée dans les 8 secondes suivant le dépassement du top zéro.
	113 : La limite de puissance, de couple ou de courant est nulle.
	115 : La commande U/f est active.
	120 : Erreur à l'évaluation de l'inductance principale.
	125 : Résistance de ligne supérieure à la résistance totale.
	126 : Inductance série supérieure à l'inductance de fuite totale.
	127 : Inductance de fuite identifiée négative.
	128 : Résistance stator identifiée négative.
	129 : Résistance du rotor identifiée négative.
	130 : Commutation de jeu de param. d'entraînement durant l'identification des paramètres moteur.
	140 : Le canal de consigne bloque les deux sens.
	160 : Le temps d'accélération est trop court pour la détermination de kT, du moment d'inertie ou du couple réductant ou bien le temps de montée est trop long.
	173 : Problème interne.
	180 : Vitesse d'identification (vitesse maximale, vitesse assignée, 0,9 x p0348) inférieure à p1755.
	190 : Consigne de vitesse différente de zéro.
	191 : La vitesse nulle n'est pas atteinte.
	192 : La vitesse de consigne n'est pas atteinte.
	193 : Mouvement illicite du moteur lors de l'identification des erreurs de représentation de la tension.
	194 : Couple additionnel (r1515) différent de zéro.
	195 : Régulation de couple active
	200, 201 : identification de la caractéristique d'erreur de représentation de tension du variateur (p1952, p1953) impossible.

Remède :

Valeur de défaut = 10 :

- Ne lancer aucune commutation du jeu de paramètres au cours de l'identification des paramètres moteur.

Valeur de défaut = 101 :

- Augmenter les limites de courant (p0640) ou de couple (p1520, p1521).
- Vérifier le gain du régulateur de courant (p1715).
- Réduire la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115).
- Identification complète de la caractéristique en charge éventuellement impossible, car amplitude de courant nécessaire trop grande.
- Occulter la mesure (p1909, p1959).

Valeur de défaut = 102, 104 :

- Diminuer la limite de courant (p0640).
- Contrôler Gain P régulateur de courant.
- Occulter la mesure (p1909, p1959).

Valeur de défaut = 103 :

- Augmenter le moment d'inertie externe (si possible).
- Réduire la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115).
- Occulter la mesure (p1909, p1959).

Valeur de défaut = 110 :

- Avant la mesure en rotation, passer le top zéro avec le moteur.

Valeur de défaut = 111 :

- Le capteur n'a peut-être pas de top zéro. Corriger le réglage dans p0404.15.
- Le nombre de traits de codeur est incorrect. Corriger le réglage dans p0408.
- Si le top zéro est défectueux, remplacer le capteur.

Valeur de défaut = 112 :

- Mettre à niveau le logiciel du capteur.

Valeur de défaut = 113 :

- Vérifier les limites (p0640, p1520, p1521, p1530, p1531), corriger les valeurs nulles.

Valeur de défaut = 115 :

- Désactiver la commande U/f (p1317 = 0).

Valeur de défaut = 120 :

- Vérifier le gain P du régulateur de courant (p1715), éventuellement le réduire.
- Augmenter la fréquence de découpage (p1800).

Valeur de défaut = 125 :

- Réduire la résistance de ligne (p0352).

Valeur de défaut = 126 :

- Réduire l'inductance série (p0353).

Pour défaut 127, 128, 129 :

- Il se peut que le régulateur de courant oscille. Diminuer p1715 avant la prochaine mesure

Valeur de défaut = 130 :

- Durant l'identification du moteur, ne pas lancer de commutation de jeu de paramètres d'entraînement.

Valeur de défaut = 140 :

- Avant la mesure, débloquent au moins un sens (p1110 = 0 ou p1111 = 0 ou p1959.14 = 1 ou p1959.15 = 1)

Valeur de défaut = 160 :

- Allonger le temps d'accélération pour déterminer kT, le moment d'inertie ou le couple réluctant en augmentant par ex. la vitesse max. (p1082) ou le moment d'inertie ou en réduisant le courant maxi (p0640)
- En fonctionnement sans capteur avec moment d'inertie de la charge, paramétrer ce dernier (p1498).
- Diminuer le temps de montée (p1958).
- Augmenter le gain P du régulateur de vitesse (p1460).
- Occulter la mesure (p1959).

Valeur de défaut = 173 :

-

Valeur de défaut = 180 :

- Augmenter la vitesse maxi (p1082).

- Diminuer p1755.
- Occulter la mesure (p1909, p1959).
- Valeur de défaut = 190 :
- Régler la consigne de vitesse à 0.
- Valeur de défaut = 191 :
- Ne pas lancer l'identification des paramètres moteur sur un moteur tournant.
- Valeur de défaut = 192 :
- Vérifier la régulation de vitesse (moteur bloqué ou régulation de vitesse ne fonctionne pas).
- Si p1215 = 1, 3 (frein comme commande séquentielle), vérifier le sens de régulation (p0410.0).
- Maintenir les déblocages durant la mesure.
- Découpler les charges motrices du moteur.
- Augmenter le courant maxi (p0640).
- Diminuer la vitesse maxi (p1082).
- Occulter la mesure (p1959).
- Valeur de défaut = 193 :
- Le moteur s'est déplacé d'un angle él. > 5° (r0093). Caler le moteur avec le frein dans un des angles suivants de position des pôles (r0093) : 90°, 210° ou 330° (+/-5°) puis lancer l'identification.
- Valeur de défaut = 194 :
- Désactiver tous les couples additionnels (par ex. Cl: p1511)
- Pour des axes suspendus : caler le moteur avec le frein dans un des angles suivants de position des pôles (r0093) : 90°, 210° ou 330° (+/-1°) puis lancer l'identification
- Valeur de défaut = 195 :
- Désactiver la régulation de couple (p1300 = 21 ou 20 ou mettre la source du signal à 0 dans p1501).
- Valeur de défaut = 200, 201 :
- Régler la fréquence de découpage sur 0,5 x fréquence du régulateur de courant (par ex. 4 kHz pour une période d'échantillonnage du régulateur de courant = 125 µs).
- Réduire la longueur du câble entre Motor Module et moteur.
- Lire les valeurs de mesure r1950, r1951 et en déduire les valeurs pour p1952, p1953 par estimation

207991	<Emplacement>Entraînement: Identification des paramètres activée
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	L'identification des paramètres est activée. Lors du prochain ordre MARCHE, l'identification des paramètres sera effectuée. L'entraînement se déplace alors. Voir aussi : p1910, p1960
Remède :	Non nécessaire. L'alarme disparaît automatiquement à la fin de l'identification réussie des paramètres ou au réglage de p1910 = 0 ou p1960 = 0. Si un POWER ON ou un démarrage à chaud est exécuté lorsque l'identification des paramètres du moteur est sélectionnée, la demande d'identification des paramètres du moteur est perdue. Si une identification des paramètres du moteur est souhaitée, celle-ci doit être sélectionnée de nouveau manuellement.

207991	<Emplacement>Entraînement: Identification des paramètres moteur activée
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause : L'identification des paramètres moteur est activée.
Lors du prochain ordre MARCHE, l'identification des paramètres moteur sera effectuée.
Voir aussi : p1910, p1960

Remède : Non nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement à la fin de l'identification réussie des paramètres moteur ou au réglage de p1910 = 0 ou p1960 = 0.
Si un POWER ON ou un démarrage à chaud est exécuté lorsque l'identification des paramètres du moteur est sélectionnée, la demande d'identification des paramètres du moteur est perdue. Si une identification des paramètres du moteur est souhaitée, celle-ci doit être sélectionnée de nouveau manuellement.

207993 <Emplacement>Entraînement: Sens de champ tournant ou inversion de mesure de capteur incorrect(e)

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2 (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le sens de champ tournant ou la mesure de capteur a un signe incorrect. L'inversion de mesure (p0410) a été modifiée automatiquement par l'identification des paramètres moteur afin de corriger le sens de régulation. Cela peut entraîner un changement de sens de rotation.
Remarque :
Pour acquitter ce défaut, il convient de confirmer au préalable l'exactitude du sens de rotation avec p1910 = -2.

Remède : Vérifier le sens de rotation (même pour le régulateur de position, si présent).
Pour un sens de rotation correct:
Aucune autre mesure n'est nécessaire (à l'exception du réglage p1910 = -2 et de l'acquittement du défaut).
En cas de sens de rotation incorrect:
Pour modifier le sens de rotation, il convient de remplacer deux phases et de recommencer l'identification du moteur.

207995 <Emplacement>Entraînement: Echec de l'identification de la position des pôles

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : L'identification de la position des pôles a échoué.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

- 1 : Le courant n'est pas établi.
- 2 : Le courant initial est différent de zéro.
- 3 : La distance maximale réglée a été dépassée (p1981).
- 4x : Le signal de mesure n'autorise pas d'évaluation univoque.
- 5 : Le courant maxi a été dépassé pendant la mesure.
- 6 : La mesure de courant doit être réétalonnée.
- 7x : Le Sensor Module ne prend pas en charge l'identification de la position des pôles.
- 8 : Le courant requis pour l'identification de la position des pôles dépasse le courant maximal.
- 9 : Le courant réglé pour l'identification de la position des pôles est zéro.
- 10 : Commutation du jeu de paramètres au cours de l'identification de la position des pôles.
- 11 : Le référencement du capteur pour la détermination de l'angle de commutation est actif (p1990 = 1) et le capteur sans top zéro n'est pas synchronisé de manière précise ou ne possède pas de données valides.
- 100 : Identification de position des pôles en mouvement, 1ère et 2ème mesure différentes. Moteur bloqué ou courant (p1993) trop faible.
- 101 : Identification de position des pôles en mouvement, mouvement insuffisant, moteur bloqué ou courant (p1993) trop petit.
- 102 : Identification de position des pôles en mouvement, frein existant et serré. Une identification de position des pôles en mouvement n'est pas permise en liaison avec le frein.
- 103 : Identification de la position des pôles sans capteur, basée sur le mouvement.
- 104 : Identification de la position des pôles basée sur le mouvement, mesure de vitesse non nulle après une période transitoire.
- 200 : Identification de la position des pôles basée sur l'élasticité, erreur interne dans le calcul arctan (0/0).
- 201 : Identification de la position des pôles basée sur l'élasticité, trop peu de points de mesure exploitables.
- 202 : Identification de la position des pôles basée sur l'élasticité, aberration dans la série de mesures.
- 203 : Identification de la position des pôles basée sur l'élasticité, torsion maximale sans courant.
- 204 : Identification de la position des pôles basée sur l'élasticité, aucun front montant trouvé.
- 205 : Identification de la position des pôles basée sur l'élasticité, le résultat de la transformation Fourier s'écarte de l'estimation grossière de plus de 480° él. / p3093.
- 206 : Identification de la position des pôles basée sur l'élasticité, le test de plausibilité a échoué.
- 207 : Identification de la position des pôles basée sur l'élasticité, aucune valeur de mesure négative trouvée.

Il se peut que toutes les valeurs de mesure soient identiques. Le mouvement attendu n'a pas pu être atteint car soit l'attente est trop élevée, soit le courant établi est insuffisant.

- 208 : Identification de la position des pôles basée sur l'élasticité, le courant de mesure est nul.
- 209 : Identification de la position des pôles basée sur l'élasticité, la distance maximale réglée a été dépassée (p3095).
- 210 : Identification de la position des pôles sans capteur, basée sur l'élasticité.

250 ... 260:
 Identification de la position des pôles basée sur l'élasticité, plus de 3 tentatives et apparition de la valeur de défaut 200 ... 210.

Exemple :

Valeur de défaut = 253 --> Plus de 3 tentatives et apparition de la valeur de défaut 203.

Remède :

Valeur de défaut = 1 :

- Vérifier le raccordement du moteur et la tension du circuit intermédiaire.
- Régler, pour les paramètres suivants, des valeurs significatives différentes de zéro (p0325, p0329).

Valeur de défaut = 1, 2 :

- Lorsque la charge du temps de calcul est élevée (par ex. 6 entraînements avec Safety Integrated), régler le temps mort de calcul sur des transferts retardés (p0117 = 3).

Valeur de défaut = 3 :

- Augmenter la distance maximale (p1981).
- Réduire les courants pour l'identification de la position des pôles (p0325, p0329).
- Immobiliser le moteur pour réaliser l'identification de la position des pôles.

Valeur de défaut = 5 :

- Réduire les courants pour l'identification de la position des pôles (p0325, p0329).

Valeur de défaut = 6 :

- Faire réétalonner le Motor Module.

Valeur de défaut = 8 :

- Réduire les courants pour l'identification de la position des pôles (p0329, p0325, p1993).
- La partie puissance n'est pas en mesure de produire le courant requis pour l'identification de la position des pôles (p0209 < p0329, p0325, p1993) ; remplacer la partie puissance par une autre ayant un courant maximal plus élevé.

Valeur de défaut = 9 :

- Renseigner une valeur différente de zéro pour le courant d'identification de la position des pôles (p0329, p0325, p1993).

Valeur de défaut = 10 :

- Ne lancer aucune commutation du jeu de paramètres au cours de l'identification de la position des pôles.

Valeur de défaut = 11 :

- Pour des codeurs incrémentaux sans commutation avec top zéro (p0404.15 = 0), le référencement du codeur pour la détermination de l'angle de commutation (p1990 = 1) ne fait aucun sens. Dans ce cas, la fonction devrait être désactivée (p1990 = 0) ou, pour un capteur avec top zéro approprié, la commutation avec top zéro devrait être activée (p0404.15 = 1).

- Pour des codeurs absolus, il ne faut exécuter le référencement du capteur pour la détermination de l'angle de commutation (p1990 = 1) que si le capteur fournit une information de commutation et qu'il est synchronisé de manière précise (p1992.8 = 1 et p1992.10 = 1). Le capteur est probablement en stationnement, désactivé (p0145), non prêt à l'emploi ou signale un défaut.

- Désactiver le référencement du capteur pour la détermination de l'angle de commutation (régler p1990 = 0).

Valeur de défaut = 40 ... 49 :

- Augmenter les courants pour l'identification de la position des pôles (p0325, p0329).
- Immobiliser le moteur pour réaliser l'identification de la position des pôles.
- Sélectionner un autre procédé pour l'identification de la position des pôles (p1980).
- Utiliser un autre moteur, des codeurs absolus ou des sondes à effet Hall.

Valeur de défaut = 70...79 :

- Mettre à niveau le logiciel du Sensor Module.

Valeur de défaut = 100, 101 :

- Vérifier la mobilité du moteur et l'établir le cas échéant.
- Augmenter le courant pour l'identification de la position des pôles en mouvement (p1993).

Valeur de défaut = 102 :

- Si le moteur doit fonctionner avec un frein : sélectionner un autre procédé pour l'identification de la position des pôles (p1980).
- Si le moteur peut fonctionner sans frein : desserrer le frein (p1215 = 2).

Valeur de défaut = 103 :

- L'identification de la position des pôles en mouvement ne peut s'effectuer qu'avec un capteur. Connecter un capteur ou sélectionner un autre procédé pour l'identification de position des pôles (p1980).

Valeur de défaut = 104 :

- Augmenter le temps de lissage de l'identification de la position des pôles en mouvement (p1997).
- Augmenter le temps de montée de l'identification de la position des pôles en mouvement (p1994).
- Contrôler le gain de l'identification de la position des pôles en mouvement (p1995).
- Contrôler le temps d'intégration de l'identification de la position des pôles en mouvement (p1996).

- Pour un capteur moteur à voie A/B, signal rectangulaire (p0404.3 = 1) et mesure de temps de front (p0430.20 = 0), désactiver le temps d'intégration (p1996 = 0).
- Valeur de défaut = 200 :
- Contrôler le paramétrage (p3090 ... p3096).
- Valeur de défaut = 201 :
- Contrôler le paramétrage (p3090 ... p3096).
- Réduire p3094.
- Valeur de défaut = 202 :
- Contrôler le paramétrage (p3090 ... p3096).
- Un défaut est survenu pendant l'identification. Répéter la mesure.
- Contrôler le frein ou la commande de frein.
- Valeur de défaut = 203 :
- Contrôler le frein ou la commande de frein.
- Contrôler le courant de mesure (p3096).
- Augmenter la valeur de p3094.
- Valeur de défaut = 204 :
- Contrôler le paramétrage (p3090 ... p3096).
- Valeur de défaut = 205 :
- Contrôler le paramétrage (p3090 ... p3096).
- Valeur de défaut = 206 :
- Contrôler le paramétrage (p3090 ... p3096).
- Un défaut est survenu pendant l'identification. Répéter la mesure.
- Contrôler le frein ou la commande de frein.
- Valeur de défaut = 207 :
- Réduire le mouvement attendu (p3094).
- Augmenter le courant de mesure (p3096).
- Valeur de défaut = 208 :
- Régler le courant de mesure (p3096).
- Valeur de défaut = 209 :
- Contrôler le paramétrage p3095.
- Contrôler le frein ou la commande de frein.
- Valeur de défaut = 210 :
- L'identification de la position des pôles basée sur l'élasticité ne peut s'effectuer qu'avec un capteur. Connecter un capteur ou sélectionner un autre procédé pour l'identification de position des pôles (p1980).
- Valeur de défaut = 250...260 :
- Contrôler le paramétrage (p3090 ... p3096, p1980).

207996	<Emplacement>Entraînement: Identification de position de pôles non effectuée
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	CAPTEUR (ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une commutation du mode de fonctionnement a eu lieu pendant le fonctionnement et nécessite une identification de la position des pôles impossible dans cet état. - L'entraînement a été commuté au vol du fonctionnement sans capteur sur fonctionnement avec capteur, sans exécution préalable d'une identification de position des pôles pour le capteur. p1404 a une valeur entre zéro et la vitesse maximale, et les impulsions ont été débloquées dans la plage de vitesses au-delà de p1404 sans identification préalable de position des pôles en fonctionnement avec capteur. - L'entraînement a été commuté en cours de fonctionnement sur un capteur qui nécessite une identification de la position des pôles. Celle-ci n'a cependant pas encore été effectuée (p1982 = 1 ou 2 et p1992.7 = 0).

Remède :

- Lors de la commutation au vol entre fonctionnement avec et sans capteur avec identification de position des pôles après POWER ON ou mise en service (p0010 différent de 0), débloquent une fois les impulsions à vitesse nulle. Ceci a pour effet de déclencher une identification de position des pôles, le résultat étant mis à disposition pour le service.
- Procéder à la commutation d'EDS en situation de blocage des impulsions ou bien effectuer une identification de la position des pôles avec ce jeu de paramètres avant de procéder à la commutation.

207998 <Emplacement>Entraînement: Identification des paramètres moteur active sur un autre entraînement

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : L'identification des paramètres moteur est activée pour l'objet entraînement spécifié dans la valeur de défaut et empêche la mise sous tension des autres objets entraînement.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Objet entraînement avec identification des paramètres moteur active.

Voir aussi : p1910, p1960

Remède :

- Attendre l'exécution complète de l'identification des paramètres moteur de l'objet entraînement spécifié dans la valeur de défaut.
- Désactiver l'identification des paramètres moteur pour l'objet entraînement spécifié dans la valeur de défaut (p1910 = 0 ou p1960 = 0).

207999 <Emplacement>Entraînement: impossible d'activer l'identification des paramètres moteur

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La régulation a été débloquée sur l'un des objets entraînement SERVO. Pour sélectionner l'identification des paramètres moteur, les impulsions doivent être supprimées pour tous les objets entraînement SERVO.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Objets entraînement avec régulation débloquée.

Remède : Supprimer le déblocage des impulsions sur tous les entraînements et réactiver l'identification des paramètres moteur.

208000 <Emplacement>TB: Tension d'alimentation +/-15 V incorrecte

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, STOP2)
Hla: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La carte Terminal Board 30 a détecté une tension d'alimentation interne incorrecte.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

0 : Erreur au cours du test du circuit de surveillance.

1 : Erreur en fonctionnement normal.

Remède :

- Remplacer la carte Terminal Board 30.
- Remplacer la CU.

208010	<Emplacement>TB: Convertisseur analogique-numérique
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2) Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, STOP2) Hla: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Le convertisseur analogique-numérique de la carte Terminal Board 30 n'a fourni aucune donnée convertie.
Remède :	- Contrôler la tension d'alimentation. - Remplacer la carte Terminal Board 30.
208500	<Emplacement>CARTE COMM: Délai de timeout Configuration écoulé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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
Réaction :	Infeed: ARRET1 (ARRET2) Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le délai de timeout pour la configuration s'est écoulé. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 0 : Le temps de transfert des paramètres de configuration de transmission est dépassé. 1 : Le temps de transfert des paramètres de configuration de réception est dépassé.
Remède :	Contrôler la ligne de communication.
208501	<Emplacement>PN/CARTE COMM: Timeout consigne
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	Infeed: ARRET1 (ARRET2) Servo: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, NEANT, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La réception des consignes par la CARTE COMM est interrompue. - Liaison avec le bus interrompue. - Contrôleur hors tension. - Contrôleur à l'état STOP. - CARTE COMM défectueuse.
Remède :	- Assurer la liaison avec le bus et mettre le contrôleur en mode RUN. - En cas d'erreur répétée, contrôler le délai de timeout réglé (p2040).
208502	<Emplacement>PN/CARTE COMM: Délai de timeout Signe de vie écoulé
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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

Réaction : Infeed: ARRET1 (ARRET2)
 Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le délai de timeout du compteur de signe de vie s'est écoulé.
 La connexion à la CARTE COMM a été interrompue.

Remède : - Contrôler la ligne de communication.
 - Contrôler la CARTE COMM.

208504 <Emplacement>PN/CARTE COMM: Erreur interne lors de la transmission cyclique de données

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Les consignes et mesures cycliques ne sont pas transmises à temps dans la plage de temps configurée.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : Contrôler le télégramme de paramétrage (Ti, To, Tdp, etc.).

208510 <Emplacement>PN/CARTE COMM: Données de configuration d'émission non valides

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : Infeed: ARRET1 (ARRET2)
 Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Les paramètres de configuration de transmission n'ont pas été acceptés par la CARTE COMM.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Valeur de retour du contrôle des paramètres de configuration de transmission.

Remède : Contrôler les données de configuration de transmission.

208511 <Emplacement>PN/CARTE COMM: Données de configuration de réception non valides

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :	Les paramètres de configuration de réception n'ont pas été acceptés par le groupe d'entraînement. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Valeur de retour du contrôle des paramètres de configuration de réception. 1 : Etablissement de connexions vers un nombre d'objets entraînement supérieur à celui configuré dans le variateur. Les objets entraînement pour l'échange de données process et leur ordre sont définis dans p0978. 2 : Trop grand nombre de mots de données PZD en sortie ou en entrée pour un objet entraînement. Le nombre de PZD possibles pour un objet entraînement est spécifié par le nombre d'indices dans r2050/p2051 pour le PZD IF1 et r8850/p8851 pour le PZD IF2. 3 : Nombre d'octets impair en entrée ou en sortie. 4 : Paramètres de réglage pour la synchronisation non acceptés. Pour de plus amples informations, voir A01902. 5 : Fonctionnement cyclique non actif. 17 : CBE20 Shared Device : la configuration de la CPU de sécurité a été modifiée. 223 : Isochronisme non admissible pour l'interface PZD paramétrée dans p8815[0]. 500 : Configuration PROFIsafe illicite pour l'interface paramétrée dans p8815[1]. 501 : Paramètre PROFIsafe incorrect (par ex. F_Dest). 503 : Connexion PROFIsafe est refusée tant qu'il n'existe pas de connexion isochrone (p8969). Autres valeurs : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	Contrôler les données de configuration de réception. Valeur d'alarme = 1, 2 : - Vérifier la liste des objets entraînement avec échange de données process (p0978). Le réglage p0978[x] = 0 permet d'exclure de l'échange de données process tous les objets entraînement spécifiés dans la liste suivante. Valeur d'alarme = 2 : - Vérifier le nombre de mots de données en sortie et en entrée pour un objet entraînement. Valeur d'alarme = 17 : - CBE20 Shared Device : retirer/enficher CPU A. Valeur d'alarme = 223, 500 : - Vérifier le réglage dans p8839 et p8815. - S'assurer qu'une seule interface PZD est exploitée en mode isochrone ou avec PROFIsafe. Valeur d'alarme = 501 : - Vérifier l'adresse PROFIsafe réglée (p9610).

208520	<Emplacement>PN/CARTE COMM: Canal acyclique perturbé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La mémoire ou l'état du tampon du canal acyclique contient une erreur. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 0 : Erreur dans l'état du tampon. 1 : Erreur dans la mémoire.
Remède :	Contrôler la ligne de communication.

208526	<Emplacement>PN/CARTE COMM: Pas de communication cyclique
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause : Il n'y a aucune communication cyclique avec la commande.

Remède : Etablir la communication cyclique et activer la commande en mode de fonctionnement cyclique.
 Dans le cas de PROFINET, vérifier les paramètres "Name of Station" et "IP of Station" (r61000, r61001).
 Si une CBE20 est enfichée et que PROFIBUS doit communiquer via l'interface PZD 1, cette configuration doit être paramétrée à l'aide du logiciel de mise en service STARTER ou directement par p8839.

208530 **<Emplacement>PN/CARTE COMM: Canal de signalisation perturbé**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La mémoire ou l'état du tampon du canal de signalisation contient une erreur.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 0 : Erreur dans l'état du tampon.
 1 : Erreur dans la mémoire.

Remède : Contrôler la ligne de communication.

208550 **<Emplacement>PZD Interface Affectation incorrecte du matériel**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : L'affectation du matériel à l'interface PZD a été paramétrée incorrectement.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 1 : Seul l'un des deux indices est différent de 99 (automatique).
 2 : Le même matériel est affecté aux deux interfaces PZD.
 3 : La carte de communication affectée manque
 4 : CBC10 est affectée à l'interface 1.
 Voir aussi : p8839 (PZD Interface Affectation du matériel)

Remède : Vérifier le paramétrage et le corriger le cas échéant (p8839).

208560 **<Emplacement>IE: Erreur de syntaxe dans le fichier de configuration**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Une erreur de syntaxe a été détectée dans le fichier de configuration ASCII pour l'interface Industrial Ethernet (X127). La configuration enregistrée n'a pas été chargée.
 Remarque :
 IE : Industrial Ethernet

Remède : - Contrôler la configuration d'interface (p8900 et suivants), le cas échéant, corriger et activer (p8905 = 1).
 - Enregistrer les paramètres de la configuration d'interface (par ex. p8905 = 2).
 ou
 - Réinitialiser la station au moyen du masque "Modifier abonné Ethernet" (par ex. avec le logiciel de mise en service STARTER).

208561	<Emplacement>IE: Erreur de cohérence dans les paramètres de réglage
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Une erreur de cohérence a été détectée lors de l'activation de la configuration (p8905) de l'interface Industrial Ethernet (X127). Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 0 : Erreur générale de cohérence. 1 : Erreur dans la configuration IP (adresse IP, masque de sous-réseau ou passerelle par défaut). 2 : Nom de station incorrect. 5 : La passerelle par défaut est également réglée sur l'interface PROFINET intégrée. 6 : Le nom de station est également réglé sur l'interface PROFINET intégrée. 7 : L'adresse IP se trouve dans le même sous-réseau que l'adresse IP de l'interface PROFINET intégrée. Remarque : Pour la valeur d'alarme = 0, 1, 2, 7 : La configuration n'a pas été modifiée. Pour la valeur d'alarme = 5, 6 : La nouvelle configuration a toutefois été activée. IE : Industrial Ethernet
Remède :	- Contrôler la configuration d'interface souhaitée (p8900 et suivants), le cas échéant, corriger et activer (p8905). ou - Réinitialiser la station au moyen du masque "Modifier abonné Ethernet" (par ex. avec le logiciel de mise en service STARTER).
208562	<Emplacement>PROFINET: Erreur de syntaxe dans le fichier de configuration
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Une erreur de syntaxe a été détectée dans le fichier de configuration ASCII pour l'interface PROFINET intégrée. La configuration enregistrée n'a pas été chargée.
Remède :	- Contrôler la configuration d'interface (p8920 et suivants), le cas échéant, corriger et activer (p8925 = 1). - Enregistrer les paramètres de la configuration d'interface (par ex. p8925 = 2). ou - Réinitialiser la station au moyen du masque "Modifier abonné Ethernet" (par ex. avec le logiciel de mise en service STARTER).
208563	<Emplacement>PROFINET: Erreur de cohérence dans les paramètres de réglage
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause : Une erreur de cohérence a été détectée lors de l'activation de la configuration (p8925) de l'interface PROFINET.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

- 0 : Erreur générale de cohérence.
- 1 : Erreur dans la configuration IP (adresse IP, masque de sous-réseau ou passerelle par défaut).
- 2 : Nom de station incorrect.
- 3 : Impossible d'activer DHCP, car une liaison PROFINET cyclique existe déjà.
- 4 : Aucune liaison PROFINET cyclique possible, car DHCP est activé.
- 5 : La passerelle par défaut est également réglée sur l'interface Industrial Ethernet (X127).
- 6 : Le nom de station est également réglé sur l'interface Industrial Ethernet (X127).
- 7 : L'adresse IP se trouve dans le même sous-réseau que l'adresse IP de l'interface Industrial Ethernet (X127).

Remarque :

Pour la valeur d'alarme = 0, 1, 2, 3, 4, 7 : La configuration n'a pas été modifiée.

Pour la valeur d'alarme = 5, 6 : La nouvelle configuration a toutefois été activée.

DHCP : Dynamic Host Configuration Protocol

Remède : - Contrôler la configuration d'interface souhaitée (p8940 et suivants), le cas échéant, corriger et activer (p8945).
ou
- Réinitialiser la station au moyen du masque "Modifier abonné Ethernet" (par ex. avec le logiciel de mise en service STARTER).

208564 <Emplacement>CBE20: Erreur de syntaxe dans le fichier de configuration

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Une erreur de syntaxe a été détectée dans le fichier de configuration ASCII pour la carte Communication Board Ethernet 20 (CBE20). La configuration enregistrée n'a pas été chargée.

Remède : - Contrôler la configuration de la CBE20 (p8940 et suivants), la corriger et l'activer (p8945 = 2).

Remarque :

La configuration ne sera effective qu'après le prochain POWER ON.

- Réinitialiser la CBE20 (par ex. avec le logiciel de mise en service STARTER).

208565 <Emplacement>PN/COMM BOARD: Erreur de cohérence dans les paramètres de réglage

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Une erreur de cohérence a été détectée lors de l'activation de la configuration (p8945) de la carte Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

- 0 : Erreur générale de cohérence.
- 1 : Erreur dans la configuration IP (adresse IP, masque de sous-réseau ou passerelle par défaut).
- 2 : Nom de station incorrect.
- 3 : Impossible d'activer DHCP, car une liaison PROFINET cyclique existe déjà.
- 4 : Aucune liaison PROFINET cyclique possible, car DHCP est activé.

Remarque :

Pour toutes les valeurs d'alarme : La configuration actuellement paramétrée n'a pas été activée.

DHCP : Dynamic Host Configuration Protocol

Remède :

- Contrôler la configuration d'interface souhaitée (p8940 et suivants), le cas échéant, corriger et activer (p8945).
- ou
- Réinitialiser la station au moyen du masque "Modifier abonné Ethernet" (par ex. avec le logiciel de mise en service STARTER).

208700 **<Emplacement>CAN: Communication incorrecte**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2)
 Servo: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, NEANT)
 Hla: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur s'est produite dans la communication CAN.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

1 : Le compteur d'erreurs a dépassé la valeur BUS OFF 255 pour les télégrammes d'émission. Le contrôleur CAN a été coupé du bus.

- Court-circuit du câble de bus.
- Vitesse de transmission incorrecte.
- Timing des bits incorrect.

2 : L'état du nœud du contrôleur CAN n'a pas été interrogé par le maître pendant un intervalle dépassant son "Life Time". Le "Life Time" s'obtient en multipliant le "Guard Time" (p8604[0]) par le "Life Time Factor" (p8604[1]).

- Câble de bus interrompu.
- Câble de bus non connecté.
- Vitesse de transmission incorrecte.
- Timing des bits incorrect.
- Défaut sur le maître.

Remarque :

la réaction voulue au défaut peut être réglée via p8641.

Remède :

- Contrôle du câble de bus.
- Contrôle de la vitesse de transmission (p8622).
- Contrôle du timing des bits (p8623).
- Contrôle du maître.

Le contrôleur CAN doit être redémarré manuellement avec p8608 = 1 après suppression de la cause du défaut.

208701 **<Emplacement>CAN: Changt d'état NMT**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : Infeed: ARRET2
 Servo: ARRET3
 Hla: ARRET3

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : CANopen NMT a changé d'état de "Operational" à "Pre-Operational" ou à "Stopped".
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

1 : changement d'état de CANopen NMT de "Operational" à "Pre-Operational"

2 : changement d'état de CANopen NMT de "Operational" à "Stopped".

Remarque :

A l'état "Pre-Operational" de NMT, il n'est pas possible de transmettre des données process et à l'état "Stopped" de NMT, il n'est possible de transmettre ni données process ni données de maintenance.

Remède : Non nécessaire.
Acquitter le défaut et poursuivre le fonctionnement.

208702 <Emplacement>CAN: Timeout RPDO

Valeur de

signalisation :

Objet A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120,
entraînement : TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Servo: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, NEANT)
Hla: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le délai de timeout des télégrammes CANopen RPDO est écoulé parce que la liaison par bus est interrompue ou que le maître CANopen a été désactivé.

Remède : - Contrôle du câble de bus.
- Contrôle du maître.
- Augmenter le cas échéant le délai de timeout (p8699).

208703 <Emplacement>CAN: Nombre maximal d'objets entraînement dépassé

Valeur de

signalisation :

Objet A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120,
entraînement : TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Servo: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, NEANT)
Hla: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le nombre maximal de 8 objets entraînement avec le module de fonction "CAN" a été dépassé.

Remarque :

La norme CANopen définit un maximum de 8 objets entraînement par esclave.

Remède : - Nouvelle mise en service de 8 objets entraînement maximum avec module de fonction "CAN" dans la topologie.
- Pour les objets entraînement, désactiver le cas échéant le module de fonction "CAN" (r0108.29).

208751 <Emplacement>CAN: Perte télégr.

Valeur de

signalisation :

Objet A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120,
entraînement : TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le contrôleur CAN a perdu un message de réception.

Remède : Diminuer les temps de cycle des messages de réception.

208752 <Emplacement>CAN: Dépassement du compteur d'erreurs pour Error Passive

Valeur de

signalisation :

Objet A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120,
entraînement : TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le compteur d'erreurs a dépassé la valeur 127 pour les télégrammes d'émission ou de réception.

Remède :

- Contrôle du câble de bus.
- Régler des vitesses de transmission plus élevées (p8622).
- Contrôler le timing des bits et l'optimiser si nécessaire (p8623).

208753 <Emplacement>CAN: Débordement tampon de messages

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un tampon des messages a débordé.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

- 1 : Tampon d'émission acyclique débordé (tampon de réponse SDO).
- 2 : Tampon de réception acyclique débordé (tampon de réception SDO).
- 3 : Tampon d'émission cyclique débordé (tampon d'émission PDO).

Remède :

- Vérifier le câble du bus.
- Régler des vitesses de transmission plus élevées (p8622).
- Contrôler le timing des bits et l'optimiser si nécessaire (p8623).

Valeur d'alarme = 2 :

- Diminuer les temps de cycle des messages de réception SDO.
- Demande SDO du maître uniquement après signalisation en retour SDO de la précédente demande SDO.

208754 <Emplacement>CAN: Mode de communication incorrect

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : En mode "Operational", on a tenté de modifier les paramètres p8700 ... p8737.

Remède : Passer dans le mode "Pre-Operational" ou "Stopped".

208755 <Emplacement>CAN: Objet non mappable

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : L'objet CANopen n'est pas prévu pour le mappage Process Data Object (PDO).

Remède : Utiliser un objet CANopen prévu pour le mappage PDO ou saisir 0.

Les objets suivants peuvent être mappés dans le Receive Process Data Object (RPDO) ou le Transmit Process Data Object (TPDO) :

- 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

Seul le sous-indice 0 des objets donnés est mappable.

Remarque :

L'ID COB ne peut prendre de valeur valide tant que A08755 est présent.

208756	<Emplacement>CAN: Nombre d'octets mappés dépassé
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le nombre d'octets des objets mappés dépasse la taille de télégramme pour données utiles. 8 octets maximum sont autorisés.
Remède :	Mapper moins d'objets ou des objets occupant moins de données.

208757	<Emplacement>CAN: Invalider l'ID_COB
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	En fonctionnement en ligne, l'ID_COB correspondant doit être déclarée non valide avant le mappage. Exemple : On veut modifier le mappage pour RPDO 1 (p8710[0]). --> définir p8700[0] = C00006E0 hex (ID_COB non valide) --> régler p8710[0] selon les besoins --> p8700[0] introduire un ID_COB valide
Remède :	Invalider l'ID_COB.

208758	<Emplacement>CAN: Nombre maximal de PDO valides dépassé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le nombre maximal de PDO valides a été dépassé. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1: Le nombre total de RPDO valides de tous les objets entraînement pris en charge par CANopen a été dépassé. La limite, conditionnée par le matériel, est de 25 RPDO valides. 2: Le nombre total de TPDO valides de tous les objets entraînement pris en charge par CANopen a été dépassé. La limite est déterminée par le rapport suivant : CAN Période d'échantillonnage (p8848) / Régulateur de courant Période d'échantillonnage (p0115[0]) Remarque : RPDO : Receive Process Data Object TPDO : Transmit Process Data Object

Remède : Respecter la limite pour le nombre maximal de RPDO ou de TPDO valides.
Utiliser une des possibilités suivantes pour la suppression de l'alarme :

- POWER ON (mise hors/sous tension).
- Exécuter un démarrage à chaud (p0009 = 30, p0976 = 2).
- Exécuter la commande Reset Node de CANopen NMT.
- Changer l'état de CANopen NMT.
- Supprimer le contenu du tampon d'alarme [0...7] (p2111 = 0).

Remarque :
Les RPDO ou TPDO encore disponibles sont affichés dans r8742.

208759 <Emplacement>CAN: L'ID_COB PDO existe déjà

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un ID_COB PDO a déjà été attribué.

Remède : Sélectionnez une autre ID_COB PDO.

208760 <Emplacement>CAN: Taille maximale du PZD d'interface dépassée

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La taille maximale du PZD IF a été dépassée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1 : Erreur lors de la réception du PZD IF.
2 : Erreur lors de l'émission du PZD IF.
Remarque :
IF : Interface

Remède : Mapper moins de données process dans les PDO.
Utiliser une des possibilités suivantes pour la suppression de l'alarme :

- POWER ON (mise hors/sous tension).
- Exécuter un démarrage à chaud (p0009 = 30, p0976 = 2).
- Exécuter la commande Reset Node de CANopen NMT.
- Changer l'état de CANopen NMT.
- Supprimer le contenu du tampon d'alarme [0...7] (p2111 = 0).

208800 <Emplacement>PROFenergy Mode économie d'énergie actif

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le mode économie d'énergie PROFenergy est actif.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
ID du mode économie d'énergie PROFenergy actif.

Remède : L'alarme disparaît automatiquement lorsque le mode économie d'énergie est quitté.
Remarque :
 Après réception de la commande PROFlenergy "End_Pause" via PROFINET, le mode économie d'énergie est quitté.

208802 **<Emplacement>PROFlenergy Impossible de couper l'alimentation du codeur incrémental**
Valeur de %1
signalisation :
Objet A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120,
entraînement : TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Le codeur incrémental est utilisé pour la régulation de position. De ce fait, sa tension d'alimentation ne peut pas être coupée en mode économie d'énergie PROFlenergy sous peine de perdre la mesure de position.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Numéro de capteur
Remède : L'alarme disparaît automatiquement lorsque le mode économie d'énergie est quitté.
Remarque :
 Après réception de la commande PROFlenergy "End_Pause" via PROFINET, le mode économie d'énergie est quitté.

213000 **<Emplacement>Niveau licence insuffisant**
Valeur de %1
signalisation :
Objet Tous les objets
entraînement :
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : - Des options nécessitant un niveau licence sont utilisées sur un groupe d'entraînement et le niveau licence est insuffisant.
 - Une erreur s'est produite lors de la vérification du niveau licence existant.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 0:
 Le niveau licence existant n'est pas suffisant.
 1:
 Aucune licence suffisante n'a pu être déterminée car la carte mémoire avec les paramètres de licence nécessaires a été déconnectée pendant le fonctionnement.
 2:
 Aucune licence suffisante n'a pu être déterminée car la carte mémoire ne contient pas de paramètres de licence.
 3:
 Aucune licence suffisante n'a pu être déterminée car il y a une erreur de total de contrôle dans le License Key.
 4:
 Une erreur interne s'est produite lors du contrôle de niveau licence.

Remède :

Valeur d'alarme = 0 :
Des licences supplémentaires sont nécessaires et doivent être activées (p9920, p9921).

Valeur d'alarme = 1 :
Enficher à nouveau à l'état hors tension la carte mémoire compatible avec le système.

Valeur d'alarme = 2 :
Saisir et activer un License Key (p9920, p9921).

Valeur d'alarme = 3 :
Comparer le Licence Key (p9920) introduit avec le Licence Key qui figure sur le Certificat de licence.
Saisir à nouveau et activer un License Key (p9920, p9921).

Valeur d'alarme = 4 :
- Exécuter un POWER ON.
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

213001 **<Emplacement>Niveau licence Total de contrôle incorrect**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Une erreur a été détectée lors de la vérification du total de contrôle du License Key.

Remède : Comparer le Licence Key (p9920) introduit avec le Licence Key qui figure sur le Certificat de licence.
Saisir à nouveau et activer un License Key (p9920, p9921).

213009 **<Emplacement>Niveau de licence Application OA sans licence**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET1

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Au moins une application OA soumis à licence ne dispose pas de licence.
Remarque :
Les informations sur les applications OA installées figurent dans r4955 et p4955.

Remède : - Saisir et activer une clé de licence pour les applications OA soumises à licence (p9920, p9921).
- Le cas échéant, désactiver les applications OA sans licence (p4956).

213010 **<Emplacement>Niveau licence Module de fonction sans licence**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : ARRET1

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Au moins un module de fonction soumis à licence ne dispose pas de licence.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Bit x = 1 : Le module de fonction correspondant ne dispose pas de licence.
Remarque :
L'affectation entre numéro de bit et module de fonction figure dans p0108 r0108.

Remède :

- Saisir et activer une clé de licence pour les modules de fonction soumis à licence (p9920, p9921).
- Le cas échéant, désactiver les modules de fonction sans licence (p0108, r0108).

213020 <Emplacement>Niveau de licence insuffisant dans la commande

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : 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

Réaction : ARRET1

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Des options soumises à licence sont utilisées sur le groupe d'entraînement et le niveau de licence est insuffisant.

Remède :

- Saisir et activer la clé de licence pour les options soumises à licence.
- Le cas échéant, désactiver les options sans licence.

213100 <Emplacement>Protection de savoir-faire: Défaut de la protection contre les copies

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET1

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :

La protection du savoir-faire avec la protection contre les copies est active pour la carte mémoire.

Une erreur s'est produite lors de la vérification de la carte mémoire.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

0 : Aucune carte mémoire n'est enfichée.

2 : Une carte mémoire non valide est enfichée.

3 : La carte mémoire est exploitée dans une autre Control Unit.

12 : Une carte mémoire non valide est enfichée (spécification OEM incorrecte, p7769).

13 : La carte mémoire est exploitée dans une autre Control Unit (spécification OEM incorrecte, p7759).

Voir aussi : p7765 (KHP Configuration)

Remède :

Valeur de défaut = 0 :

- Enficher une carte mémoire appropriée et effectuer un POWER ON.

Valeur de défaut = 2, 3, 12, 13 :

- Contacter l'OEM compétent.
- Désactiver la protection contre les copies (p7765) et acquitter le défaut (p3981).
- Désactiver la protection de savoir-faire p7766 ... p7768) et acquitter le défaut (p3981).

Remarque :

En règle générale, la protection contre les copies ne peut être modifiée que si la protection du savoir-faire est désactivée.

KHP : Know-how protection (protection de savoir-faire)

Voir aussi : p3981, p7765

213101 <Emplacement>Protection du savoir-faire: Protection contre les copies non activable

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur est survenue lors de la tentative d'activation de la protection contre les copies pour la carte mémoire.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 0 : Aucune carte mémoire n'est enfichée.
 Remarque :
 KHP : Know-how protection (protection de savoir-faire)

Remède : - Enficher la carte mémoire et effectuer un POWER ON.
 - Réessayer d'activer la protection contre les copies (p7765).
 Voir aussi : p7765 (KHP Configuration)

213102 **<Emplacement>Protection de savoir-faire: Erreur de cohérence des données protégées**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET1

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur a été détectée lors du contrôle de la cohérence des données protégées. Par conséquent, le projet sur la carte mémoire n'est pas exécutable.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 yyyxxxx hex : yyyy = numéro d'objet, xxxx = cause du défaut
 xxxx = 1 :
 Un fichier comporte une erreur de total de contrôle.
 xxxx = 2 :
 Les fichiers sont incohérents entre eux.
 xxxx = 3 :
 Les fichiers de projet chargés via chargement dans le système de fichiers (download depuis une carte mémoire) sont incohérents.
 Remarque :
 KHP : Know-how protection (protection de savoir-faire)

Remède : - Remplacer le projet sur la carte mémoire ou les fichiers de projet pour le download à partir de la carte mémoire.
 - Rétablir les réglages d'usine et effectuer un nouveau download.

230001 **<Emplacement>Partie puissance: Surintensité**

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

- Cause :**
- La partie puissance a détecté une surintensité.
 - Erreur de paramétrage de la régulation.
 - Le moteur est le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre.
 - Mode U/f : valeur de rampe de montée trop faible.
 - Mode U/f : courant nominal du moteur très supérieur à celui du Motor Module.
 - Alimentation : courants de décharge et de recharge élevés en cas de creux de tension réseau.
 - Alimentation : courants de recharge élevés en cas de surcharge moteur et de creux de tension de circuit intermédiaire.
 - Alimentation : courants de court-circuit à la mise sous tension en raison de l'absence d'inductance de commutation.
 - Les câbles de puissance ne sont pas raccordés correctement.
 - La longueur des câbles de puissance dépasse la longueur maximum admissible.
 - La partie puissance est défectueuse.
 - Coupure de phase réseau.
- Autres causes dans le cas d'un synchrocoupleur (r0108.15 = 1) :
- Une partie puissance a été coupée pour cause de défaut à la terre.
 - La régulation de courant de circulation est réglée trop lente ou trop dynamique.
- Valeur de défaut (r0949, interpréter bit par bit) :
- Bit 0 : phase U.
- Bit 1 : phase V.
- Bit 2 : phase W.
- Bit 3 : Surintensité dans le circuit intermédiaire.
- Remarque :
- Valeur de défaut = 0 signifie que la phase avec surintensité est inconnue (par ex. pour appareil Blocksize).
- Remède :**
- Vérifier les paramètres du moteur et effectuer, le cas échéant, une mise en service.
 - Vérifier le couplage du moteur (étoile/triangle).
 - Mode U/f : augmenter la valeur de rampe de montée.
 - Mode U/f : vérifier la correspondance entre les courants nominaux du moteur et du Motor Module.
 - Alimentation : contrôler la qualité du réseau.
 - Alimentation : diminuer la charge du moteur.
 - Alimentation : vérifier le raccordement correct du filtre réseau et de l'inductance de commutation réseau.
 - Vérifier le raccordement des câbles de puissance.
 - Vérifier si les câbles de puissance sont le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre
 - Vérifier la longueur des câbles de puissance.
 - Remplacer la partie puissance.
 - Contrôler les phases du réseau.
- Pour un synchrocoupleur (r0108.15 = 1) on applique également :
- Vérifier les seuils de surveillance de défaut à la terre (p0287).
 - Vérifier le paramétrage de la régulation du courant de circulation (p7036, p7037).

230002	<Emplacement>Partie puissance: Tension du circuit intermédiaire Surtension
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	La partie puissance a détecté une surtension dans le circuit intermédiaire. - Moteur génère trop d'énergie. - Tension de raccordement trop élevée. - En cas de fonctionnement avec Voltage Sensing Module (VSM), l'affectation de phase L1, L2, L3 sur le VSM diffère de l'affectation de phase sur la partie puissance. - Coupure de phase réseau. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Tension de circuit intermédiaire au moment du déclenchement [0,1 V].
Remède :	- Augmenter temps de descente. - Activer régulateur de tension du circuit intermédiaire (p1240). - Utiliser une résistance de freinage ou un Active Line Module. - Augmenter la limite de courant de l'alimentation ou installer un module plus puissant (dans le cas d'un Active Line Module). - Contrôler tension de raccordement. - Contrôler et corriger l'affectation de phase sur VSM et sur la partie puissance. - Contrôler les phases du réseau. Voir aussi : p0210, p1240

230003 <Emplacement>Partie puissance: Tension du circuit intermédiaire Sous-tension

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La partie puissance a détecté une sous-tension dans le circuit intermédiaire. - Défaillance du réseau. - Tension réseau en dessous de la valeur admissible. - Panne ou défaut de l'arrivée réseau. - Coupure de phase réseau. Remarque : Le seuil de surveillance de sous-tension dans le circuit intermédiaire est indiqué dans r0296.
Remède :	- Contrôler la tension réseau - Contrôler l'arrivée réseau et tenir compte de ses signalisations de défaut le cas échéant. - Contrôler les phases du réseau. - Vérifier le réglage de la tension de raccordement (p0210). - Appareils Booksize : vérifier le réglage de p0278. Remarque : Le signal "prêt à fonctionner" de l'alimentation r0863 doit être connecté aux entrées correspondantes p0864 des entraînements. Voir aussi : p0210

230004 <Emplacement>Partie puissance: Surchauffe radiateur Onduleur

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : La température au niveau du radiateur de la partie puissance a dépassé la valeur limite admissible.

- Ventilation insuffisante, panne de ventilateur.
- Surcharge.
- Température ambiante trop élevée.
- Fréquence de découpage trop élevée.

Valeur de défaut (r0949):
Température [1 bit = 0,01 °C].

Remède :

- Vérifier si ventilateur en marche.
- Contrôler filtres ventilateur.
- Vérifier température dans plage admissible.
- Contrôler la charge moteur.
- Réduire fréquence découpage si supérieure à fréquence nom. découpage.

Important :
Ce défaut n'est acquittable qu'après retour au-dessous du seuil de l'alarme A05000.
Voir aussi : p1800

230005 **<Emplacement>Partie puissance: Surcharge I2t**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La partie puissance a été surchargée (r0036 = 100 %).

- Le courant nominal admissible de la partie puissance a été dépassé trop longtemps.
- Le cycle de charge admissible n'a pas été observé.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
I2t [100 % = 16384].

Remède :

- Diminuer la charge permanente.
- Adapter cycle de charge.
- Vérifier les courants nominaux du moteur et de la partie puissance.

Voir aussi : r0036, r0206, p0206, p0307

230006 **<Emplacement>Partie puissance: Thyristor Control Board**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La carte Thyristor Control Board (TCB) du Basic Line Module signale une erreur.

- Absence de tension réseau.
- Le contacteur réseau n'est pas fermé.
- La tension réseau est trop faible.
- Fréquence du réseau en dehors de la plage admissible (45 ... 66 Hz).
- Présence d'un court-circuit dans le circuit intermédiaire.
- Présence d'un défaut à la terre dans le circuit intermédiaire (pendant la phase de précharge).
- Alimentation du Thyristor Control Board en dehors de la plage admissible (5 ... 18 V) et tension réseau > 30 V.
- Présence d'un défaut interne du Thyristor Control Board.

Remède :

- Les défauts sont stockés sur la carte Thyristor Control Board et doivent être acquittés. La tension d'alimentation de la carte Thyristor Control Board doit être coupée pendant au moins 10 s.
- Contrôler la tension réseau
- Vérifier ou commander le contacteur réseau.
- Contrôler le délai de timeout et l'augmenter le cas échéant (p0857).
- Tenir compte des autres signalisations de la partie puissance le cas échéant.
- Contrôler la présence éventuelle d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre sur le circuit intermédiaire.
- Evaluer les LED de diagnostic de la carte Thyristor Control Board.

230008 <Emplacement>Partie puissance: Erreur de signe de vie des données cycliques

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La Control Unit n'a pas actualisé à temps les télégrammes de consigne cycliques. Le nombre d'erreurs de signe de vie consécutives a dépassé le seuil de défaut (p7789).

Remède :

- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Dans les projets avec l'objet entraînement VECTOR, vérifier si la Control Unit a le paramétrage p0117 = 6.
- Augmenter le seuil de défaut (p7789).

Voir aussi : p0117 (Régulateur de courant Temps mort calcul Mode)

230010 <Emplacement>Partie puissance: Erreur de signe de vie des données cycliques

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ entre la CU et la partie puissance concernée est perturbée.
Les télégrammes de consigne cycliques de la CU n'ont pas été reçus de manière ponctuelle par la partie puissance pendant au moins un temps de cycle.

Remède : Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.

230011 <Emplacement>Partie puissance: Coupure de phase réseau dans le circuit principal

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2 (ARRET1)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	L'ondulation de la tension de circuit intermédiaire de la partie puissance dépasse la valeur limite admissible. Causes possibles : - Une phase de réseau est en panne. - Les 3 phases de réseau sont dissymétriques, ce qui n'est pas autorisé. - La capacité du condensateur de circuit intermédiaire génère une fréquence de résonance avec l'inductance réseau et, le cas échéant, l'inductance intégrée dans la partie puissance. - Le fusible d'une phase du circuit principal a fondu. - Une phase moteur est en panne. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Contrôler les fusibles du circuit principal. - Vérifier si un récepteur monophasé provoque une distorsion des tensions réseau. - Désaccorder la fréquence de résonance avec l'inductance réseau en raccordant une inductance réseau en amont. - Atténuer la fréquence de résonance avec l'inductance réseau par commutation sur la compensation de tension de circuit intermédiaire dans le logiciel (voir p1810) ou un lissage plus prononcé (voir p1806). Cela peut toutefois détériorer l'ondulation du couple sur le moteur. - Contrôler les câbles d'alimentation du moteur.

230012 <Emplacement>Partie puissance: Sonde thermométrique radiateur Rupture de fil

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET1 (ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La liaison avec une des sondes thermométriques des radiateurs dans la partie puissance est coupée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Bit 0 : Logement des modules (tiroir électronique) Bit 1 : Air d'arrivée Bit 2 : Onduleur 1 Bit 3 : Onduleur 2 Bit 4 : Onduleur 3 Bit 5 : Onduleur 4 Bit 6 : Onduleur 5 Bit 7 : Onduleur 6 Bit 8 : Redresseur 1 Bit 9 : Redresseur 2
Remède :	Contacteur le constructeur.

230013 <Emplacement>Partie puissance: Sonde thermométrique radiateur Court-circuit

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET1 (ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : Court-circuit de la sonde thermométrique du radiateur dans la partie puissance.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :

Bit 0 : Logement des modules (tiroir électronique)

Bit 1 : Air d'arrivée

Bit 2 : Onduleur 1

Bit 3 : Onduleur 2

Bit 4 : Onduleur 3

Bit 5 : Onduleur 4

Bit 6 : Onduleur 5

Bit 7 : Onduleur 6

Bit 8 : Redresseur 1

Bit 9 : Redresseur 2

Remède : Contacter le constructeur.

230015 **<Emplacement>Partie puissance: Coupure de phase Câble d'alimentation du moteur**

Valeur de

signalisation :

-

Objet

SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction :

ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)

Acquittement :

IMMEDIAT

Cause :

Une coupure de phase a été détectée dans le câble d'alimentation du moteur.

La signalisation peut également être générée dans le cas suivant :

- Le moteur est correctement raccordé, mais la régulation de vitesse est instable et, de ce fait, un couple oscillant est généré.

Remarque :

Pour les parties puissance Châssis, il n'y a aucune surveillance de coupure de phase.

Remède :

- Contrôler les câbles d'alimentation du moteur.

- Vérifier les réglages du régulateur de vitesse.

230016 **<Emplacement>Partie puissance: Alimentation de charge coupée**

Valeur de

%1

signalisation :

Objet

SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction :

NEANT

Acquittement :

NEANT

Cause :

La tension du circuit intermédiaire est trop faible.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

Tension de circuit intermédiaire au moment du déclenchement [0,1 V].

Remède :

- Enclencher l'alimentation de charge.

- Le cas échéant, contrôler la connexion du réseau.

230017 **<Emplacement>Partie puissance: Tension d'alimentation 26,5 V défailante**

Valeur de

%1

signalisation :

Objet

HLA_828

entraînement :

Réaction :

ARRET2

Acquittement :

IMMEDIAT

Cause :	Lorsque l'entraînement est débloqué, il a été détecté que la tension d'alimentation de 26,5 V pour le Hydraulic Module est défectueuse (X271). Plage admissible : 26,0 à 27,0 V Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Valeur de tension [0,1 V].
Remède :	- Contrôler la tension d'alimentation 26,5 V (X271).

230017	<Emplacement>Partie puissance: Limitation matérielle du courant entrée trop souvent en action
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La limitation matérielle du courant dans la phase correspondante (voir A30031, A30032, A30033) est entrée en action trop souvent. Le nombre de dépassements admissibles dépend du type de la partie puissance. Pour l'unité d'alimentation : - Erreur de paramétrage de la régulation. - Unité d'alimentation surchargée. - Raccordement incorrect du Voltage Sensing Module. - Inductance de commutation manquante ou d'un type incorrect. - La partie puissance est défectueuse. Pour le Motor Module: - Erreur de paramétrage de la régulation. - Défaut dans le moteur ou dans les câbles de puissance. - La longueur des câbles de puissance dépasse la longueur maximum admissible. - La charge de moteur est trop élevée. - La partie puissance est défectueuse. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : phase U Bit 1 : phase V Bit 2 : phase W
Remède :	Pour l'unité d'alimentation : - Vérifier les réglages du régulateur, éventuellement réinitialiser le régulateur et l'identifier (p0340 = 2, p3410 = 5). - Réduire la charge, éventuellement augmenter la capacité du circuit intermédiaire ou installer une unité d'alimentation plus puissante. - Vérifier le raccordement du Voltage Sensing Module optionnel. - Vérifier le raccordement et les caractéristiques techniques de l'inductance de commutation. - Vérifier si les câbles de puissance sont le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre - Remplacer la partie puissance. Pour le Motor Module: - Contrôler les paramètres du moteur et, le cas échéant, recalculer les paramètres du régulateur (p0340 = 3). Sinon, effectuer une identification des paramètres du moteur (p1910 = 1, p1960 = 1). - Vérifier le couplage du moteur (étoile/triangle). - Contrôler la charge moteur. - Vérifier le raccordement des câbles de puissance. - Vérifier si les câbles de puissance sont le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre - Vérifier la longueur des câbles de puissance. - Remplacer la partie puissance.

230020	<Emplacement>Partie puissance: Configuration non prise en charge
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1, information complémentaire : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La configuration sollicitée n'est pas prise en charge par la partie puissance. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxx hex : xxxx = cause du défaut, yyyy = information complémentaire (interne à Siemens) xxxx = 0 : Le fonctionnement autonome est demandé et ne peut pas être pris en charge. xxxx = 1 : Le timing DRIVE-CLiQ demandé n'est pas autorisé. xxxx = 2 : Un PM260 avec PS-ASIC version 2 a été détecté. Cette combinaison n'est pas prise en charge. xxxx = 3 : Impossible d'achever correctement l'initialisation. Il se peut que la Control Unit ait été retirée du Power Module avant ou pendant le démarrage. xxxx = 4 : La combinaison d'une partie puissance et d'une Control Unit ou d'un Control Unit Adapter n'est pas prise en charge. xxxx = 5 : La dynamique plus élevée du régulateur de courant n'est pas prise en charge.
Remède :	Si cause du défaut = 0 : Désactiver, le cas échéant, la protection interne contre les surtensions (p1231). Si cause du défaut = 1 : Effectuer une mise à jour du firmware de la Control Unit ou modifier la topologie DRIVE-CLiQ. Si cause du défaut = 2 : Remplacer la partie puissance par un PM260 avec PS-ASIC version 3 (ou supérieure). Si cause du défaut = 3, 4 : Enficher la Control Unit ou le Control Unit Adapter (CUAxx) sur un Power Module approprié et effectuer un POWER ON de la Control Unit ou du Control Unit Adapter. Si cause du défaut = 5 : - Utiliser une partie puissance de forme Booksize. - Pour un Double Motor Module, exploiter les deux régulations d'entraînement avec la même période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]). Dans le cas contraire, la dynamique plus élevée du régulateur de courant ne peut être appliquée qu'à l'entraînement dont la période d'échantillonnage est plus longue. - Le cas échéant, désélectionner la dynamique élevée du régulateur de courant (p1810.11 = 0). Après désélection, faire recalculer le temps mort de calcul et les gains de régulation (p0340 = 4). Le cas échéant, optimiser le régulateur de courant. Voir aussi : p0115, p1231, p1810
230021	<Emplacement>Partie puissance: Défaut à la terre
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	La partie puissance a détecté un défaut à la terre. Causes possibles : - Défaut à la terre dans les câbles de puissance. - Défaut à la terre moteur. - Transformateur de courant défectueux. - Le serrage du frein provoque l'activation de la surveillance matérielle CC. - Court-circuit sur résistance de freinage. - La régulation de courant de circulation est réglée trop lente ou trop dynamique dans le cas de synchrocoupleurs (r0108.15 = 1). Remarque : Un défaut à la terre est également reproduit dans r3113.5 pour les parties puissance. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 0: - La surveillance matérielle CC est entrée en action. - Présence d'un court-circuit sur résistance de freinage. > 0: Valeur d'amplitude du courant total [20479 = r0209 * 1,4142].
Remède :	- Vérifier le raccordement des câbles de puissance. - Vérifier le moteur. - Vérifier le transformateur de courant. - Vérifier les câbles et contacts du raccordement de frein (rupture de fil possible). - Vérifier la résistance de freinage. Pour un synchrocoupleur (r0108.15 = 1) on applique également : - Vérifier les seuils de surveillance de défaut à la terre (p0287). - Vérifier le paramétrage de la régulation du courant de circulation (p7036, p7037). Voir aussi : p0287 (Surveillance défaut à la terre Seuils)

230022	<Emplacement>Partie puissance: Surveillance U_ce
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	POWER ON
Cause :	Dans la partie puissance, la surveillance de la tension collecteur-émetteur (U_ce) des semiconducteurs est entrée en action. Causes possibles : - Rupture de câble optique. - Alimentation du module de commande IGBT manquante. - Court-circuit à la sortie de la partie puissance. - Semiconducteur défectueux dans la partie puissance. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : Court-circuit dans la phase U Bit 1 : Court-circuit dans la phase V Bit 2 : Court-circuit dans la phase W Bit 3 : Déblocage émetteur de lumière défaillant Bit 4 : Interruption de la signalisation groupée de défaut U_ce Voir aussi : r0949 (Valeur de défaut)
Remède :	- Vérifier les câbles optiques et les remplacer le cas échéant. - Vérifier l'alimentation du module de commande IGBT (24 V). - Vérifier le raccordement des câbles de puissance. - Déterminer le semiconducteur défectueux et le remplacer.

230024	<Emplacement>Partie puissance: Surchauffe Modèle thermique
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La différence de température entre le radiateur et les semiconducteurs a dépassé la valeur limite admissible. - Le cycle de charge admissible n'a pas été observé. - Ventilation insuffisante, panne de ventilateur. - Surcharge. - Température ambiante trop élevée. - Fréquence de découpage trop élevée. Voir aussi : r0037
Remède :	- Adapter cycle de charge. - Vérifier si ventilateur en marche. - Contrôler filtres ventilateur. - Vérifier température dans plage admissible. - Contrôler la charge moteur. - Réduire fréquence découpage si supérieure à fréquence nom. découpage.
230025	<Emplacement>Partie puissance: Surchauffe semiconducteur
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La température des semiconducteurs a dépassé la valeur limite admissible. - Le cycle de charge admissible n'a pas été observé. - Ventilation insuffisante, panne de ventilateur. - Surcharge. - Température ambiante trop élevée. - Fréquence de découpage trop élevée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Différence de température entre radiateur et semiconducteur [0,01 °C].
Remède :	- Adapter cycle de charge. - Vérifier si ventilateur en marche. - Contrôler filtres ventilateur. - Vérifier température dans plage admissible. - Contrôler la charge moteur. - Réduire fréquence découpage si supérieure à fréquence nom. découpage. Important : Ce défaut n'est acquittable qu'après retour au-dessous du seuil de l'alarme A05001. Voir aussi : r0037
230027	<Emplacement>Partie puissance: Précharge circuit intermédiaire Surveillance temps
Valeur de signalisation :	déblocages : %1, état : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le circuit intermédiaire de la partie puissance ne pouvait pas être préchargé pendant l'intervalle de temps attendu.

- 1) Absence de tension réseau.
 - 2) Le contacteur/disjoncteur réseau n'est pas fermé.
 - 3) La tension réseau est trop faible.
 - 4) Réglage incorrect de la tension réseau (p0210).
 - 5) Les résistances de précharge sont surchauffées car un trop grand nombre de précharges par unité de temps a été effectué.
 - 6) Les résistances de précharge sont surchauffées, car la capacité du circuit intermédiaire est trop élevée.
 - 7) Les résistances de précharge sont surchauffées car de la puissance a été prélevée du circuit intermédiaire alors que le Prêt à fonctionner (r0863.0) de l'alimentation est absent.
 - 8) Les résistances de précharge sont surchauffées car le contacteur réseau était fermé durant la décharge rapide du circuit intermédiaire à travers le Braking Module.
 - 9) Présence d'un défaut à la terre ou d'un court-circuit dans le circuit intermédiaire.
 - 10) Circuit de précharge éventuellement défectueux (uniquement appareils en version châssis).
 - 11) Alimentation défectueuse et/ou déclenchement fusible dans les Motor Modules (appareils Booksize uniquement).
- Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :

yyyyxxxx hex :

yyyy = Etat partie puissance

0 : Etat de défaut (attente de ARRET et acquittement du défaut).

1 : Blocage de réenclenchement (attente de ARRET).

2 : Surtension détectée -> Changement d'état de défaut.

3 : Sous-tension détectée -> Changement d'état de défaut.

4 : Attendre l'ouverture du contacteur de shuntage -> Passage à l'état de défaut.

5 : Attendre l'ouverture du contacteur de shuntage -> Passage au blocage de réenclenchement.

6 : Mise en service.

7 : Prêt pour précharge.

8 : Précharge démarrée, tension de circuit intermédiaire inférieure à la tension minimale de mise en marche.

9 : Précharge en cours, tension de circuit intermédiaire de fin de précharge pas encore détectée.

10 : Attendre la fin du temps de rebondissement du contacteur principal après précharge.

11 : Précharge terminée, prêt pour le déblocage des impulsions.

12 : Déclenchement de la borne STO détecté sur la partie puissance.

xxxx = Déblocages internes manquants sur la partie puissance (codage bit par bit inversé, FFFF hex -> tous les déblocages internes sont disponibles)

Bit 0 : Alimentation de la commande IGBT coupée.

Bit 1 : Défaut à la terre détecté.

Bit 2 : Action du courant d'impulsion de crête.

Bit 3 : I2t dépassé.

Bit 4 : Modèle thermique Surchauffe calculée.

Bit 5 : (radiateur, module de commande de la partie puissance) surchauffe mesurée.

Bit 6 : Réservé.

Bit 7 : Surtension détectée.

Bit 8 : La partie puissance a terminé la précharge, prête pour le déblocage des impulsions.

Bit 9 : Borne STO manquante.

Bit 10 : Surintensité détectée.

Bit 11 : Court-circuit d'induit actif.

Bit 12 : Défaut DRIVE-CLiQ présent.

Bit 13 : Défaut Uce détecté, transistor désaturé en raison de surintensité/court-circuit.

Bit 14 : Sous-tension détectée.

Voir aussi : p0210

Remède :	De façon générale : - Contrôler la tension réseau aux bornes d'entrée. - Vérifier le réglage de la tension réseau (p0210). Pour les appareils Booksize : - Attendre (env. 8 min) le refroidissement des résistances de précharge. Pendant ce temps, il convient de déconnecter l'alimentation du réseau. Concernant 5) : - Attention à la fréquence de précharge (voir manuel correspondant). Concernant 6) : - Contrôler la capacité totale du circuit intermédiaire et, le cas échéant, la réduire en fonction de la capacité du circuit intermédiaire maximale admise (voir manuel correspondant). Concernant 7) : - Connecter le signal "prêt à fonctionner" de l'alimentation (r0863.0) à la logique de déblocage des entraînements connectés à ce circuit intermédiaire. Concernant 8) : - Vérifier la connexion du contacteur réseau externe. Le contacteur réseau doit être ouvert durant la décharge rapide du circuit intermédiaire. Concernant 9) : - Contrôler la présence éventuelle d'un défaut à la terre ou d'un court-circuit sur le circuit intermédiaire. Concernant 11) : - Contrôler la tension de circuit intermédiaire de l'alimentation (r0070) et des Motor Modules (r0070). Si la tension de circuit intermédiaire générée par l'alimentation (ou externe) n'est pas indiquée pour les Motor Modules (r0070), il y a déclenchement de fusible dans le Motor Module. Voir aussi : p0210
-----------------	---

230030	<Emplacement>Partie puissance: Surchauffe Compartiment intérieur Alarme
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La température intérieure du variateur a dépassé la valeur limite admissible. - Ventilation insuffisante, panne de ventilateur. - Surcharge. - Température ambiante trop élevée. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Prévoir éventuellement un ventilateur supplémentaire. - Vérifier température dans plage admissible. Important : Ce défaut ne peut être acquitté qu'après retour au-dessous de la valeur limite de température moins 5 K.

230031	<Emplacement>Partie puissance: Limitation matérielle du courant de la phase U
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	La limitation matérielle du courant de la phase U est entrée en action. Dans cette phase, le découpage est bloqué pour une période de découpage. - Erreur de paramétrage de la régulation. - Défaut dans le moteur ou dans les câbles de puissance. - La longueur des câbles de puissance dépasse la longueur maximum admissible. - La charge de moteur est trop élevée. - La partie puissance est défectueuse. Remarque : Lorsque la limitation matérielle du courant de la phase U, V ou W entre en action pour un Power Module, l'alarme A30031 est toujours générée.
Remède :	- Contrôler les paramètres du moteur et, le cas échéant, recalculer les paramètres de régulation (p0340 = 3). Sinon, effectuer une identification des paramètres du moteur (p1910 = 1, p1960 = 1). - Vérifier le couplage du moteur (étoile/triangle). - Vérifier la charge du moteur. - Vérifier le raccordement des câbles de puissance. - Vérifier si les câbles de puissance sont le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre - Vérifier la longueur des câbles de puissance.

230032	<Emplacement>Partie puissance: Limitation matérielle du courant de la phase V
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La limitation matérielle du courant de la phase V est entrée en action. Dans cette phase, le découpage est bloqué pour une période de découpage. - Erreur de paramétrage de la régulation. - Défaut dans le moteur ou dans les câbles de puissance. - La longueur des câbles de puissance dépasse la longueur maximum admissible. - La charge de moteur est trop élevée. - La partie puissance est défectueuse. Remarque : Lorsque la limitation matérielle du courant de la phase U, V ou W entre en action pour un Power Module, l'alarme A30031 est toujours générée.
Remède :	Contrôler les paramètres du moteur et, le cas échéant, recalculer les paramètres de régulation (p0340 = 3). Sinon, effectuer une identification des paramètres du moteur (p1910 = 1, p1960 = 1). - Vérifier le couplage du moteur (étoile/triangle). - Vérifier la charge du moteur. - Vérifier le raccordement des câbles de puissance. - Vérifier si les câbles de puissance sont le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre - Vérifier la longueur des câbles de puissance.

230033	<Emplacement>Partie puissance: Limitation matérielle du courant de la phase W
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	La limitation matérielle du courant de la phase W est entrée en action. Dans cette phase, le découpage est bloqué pour une période de découpage. - Erreur de paramétrage de la régulation. - Défaut dans le moteur ou dans les câbles de puissance. - La longueur des câbles de puissance dépasse la longueur maximum admissible. - La charge de moteur est trop élevée. - La partie puissance est défectueuse. Remarque : Lorsque la limitation matérielle du courant de la phase U, V ou W entre en action pour un Power Module, l'alarme A30031 est toujours générée.
Remède :	- Contrôler les paramètres du moteur et, le cas échéant, recalculer les paramètres de régulation (p0340 = 3). Sinon, effectuer une identification des paramètres du moteur (p1910 = 1, p1960 = 1). - Vérifier le couplage du moteur (étoile/triangle). - Vérifier la charge du moteur. - Vérifier le raccordement des câbles de puissance. - Vérifier si les câbles de puissance sont le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre - Vérifier la longueur des câbles de puissance.

230034	<Emplacement>Partie puissance: Surchauffe compartiment intérieur
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le seuil d'alarme pour la surchauffe du compartiment intérieur a été atteint. Si la température intérieure augmente encore, le défaut F30036 pourra être généré. - La température ambiante est peut-être trop élevée. - Ventilation insuffisante, panne de ventilateur. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Contrôler la température ambiante. - Contrôler le ventilateur intérieur.

230035	<Emplacement>Partie puissance: Surchauffe air d'arrivée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET1 (ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La température de l'air d'arrivée à la partie puissance a dépassé la limite maximale autorisée. Sur les parties puissance à refroidissement par air, la température limite se situe à 55 °C. - Température ambiante trop élevée. - Ventilation insuffisante, panne de ventilateur. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Température [0,01 °C].
Remède :	- Vérifier si ventilateur en marche. - Contrôler filtres ventilateur. - Vérifier température dans plage admissible. Important : Ce défaut n'est acquittable qu'après retour au-dessous du seuil de l'alarme A05002.

230036	<Emplacement>Partie puissance: Surchauffe compartiment intérieur
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La température intérieure du variateur a dépassé la valeur limite admissible. - Ventilation insuffisante, panne de ventilateur. - Surcharge. - Température ambiante trop élevée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Vérifier si ventilateur en marche. - Contrôler filtres ventilateur. - Vérifier température dans plage admissible. Important : Ce défaut ne peut être acquitté qu'après retour au-dessous de la valeur limite de température moins 5 K.

230037	<Emplacement>Partie puissance: Surchauffe redresseur
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La température dans le redresseur de la partie puissance a dépassé la valeur limite admissible. - Ventilation insuffisante, panne de ventilateur. - Surcharge. - Température ambiante trop élevée. - Coupure phase réseau. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Température [0,01 °C].
Remède :	- Vérifier si ventilateur en marche. - Contrôler filtres ventilateur. - Vérifier température dans plage admissible. - Contrôler la charge moteur. - Contrôler les phases du réseau. Important : Ce défaut n'est acquittable qu'après retour au-dessous du seuil de l'alarme A05004.

230038	<Emplacement>Partie puissance: Ventilateur du condensateur Surveillance
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	B_INF_828
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le ventilateur du condensateur signale un défaut.
Remède :	Remplacer le ventilateur du condensateur dans la partie puissance.

230039	<Emplacement>Partie puissance: Défaillance ventilateur du condensateur
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	B_INF_828
Réaction :	ARRET1
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le ventilateur du condensateur est en panne.
Remède :	Remplacer le ventilateur du condensateur dans la partie puissance.
230040	<Emplacement>Partie puissance: Sous-tension 24 V
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Le seuil de sous-tension de l'alimentation 24 V de la partie puissance a été dépassé en valeur basse pendant plus de 3 ms. Remarque : - Pour les parties puissance de format Booksize, le seuil de sous-tension de l'alimentation est de 15 V. - Pour toutes les autres parties puissance, le seuil de sous-tension dépend de la partie puissance et n'est pas affiché. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Tension 24 V [0,1 V].
Remède :	- Vérifier l'alimentation de la partie puissance. - Exécuter un POWER ON du composant (mise hors/sous tension).
230040	<Emplacement>Partie puissance: Sous-tension 24/48 V
Valeur de signalisation :	canal : %1, tension : %2 [0,1 V]
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Le seuil de sous-tension de l'alimentation 24 V de la partie puissance a été dépassé en valeur basse pendant plus de 3 ms. Remarque : - Pour les parties puissance de format Booksize, le seuil de sous-tension de l'alimentation est de 15 V. - Pour CU310-2, CUA31 et CUA32 le seuil de sous-tension est de 16 V. - Pour toutes les autres parties puissance (par exemple, S120M), le seuil de sous-tension dépend de la partie puissance et n'est pas affiché. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyxxxx hex : yy = canal, xxxx = tension [0,1 V] yy = 0 : alimentation 24 V yy = 1 : alimentation 48 V
Remède :	- Vérifier l'alimentation de la partie puissance. - Exécuter un POWER ON du composant (mise hors/sous tension).
230041	<Emplacement>Partie puissance: Alarme Sous-tension 24 V
Valeur de signalisation :	%1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le seuil inférieur de tension de l'alimentation de la partie puissance a été dépassé vers la bas.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : - Vérifier l'alimentation de la partie puissance.
- Exécuter un POWER ON du composant (mise hors/sous tension).

230041 **<Emplacement>Partie puissance: Sous-tension 24/48 V Alarme**

Valeur de signalisation : canal : %1, tension : %2 [0,1 V]

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le seuil inférieur de tension de l'alimentation de la partie puissance a été dépassé vers la bas.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
yyxxxx hex : yy = canal, xxxx = tension [0,1 V]
yy = 0 : alimentation 24 V
yy = 1 : alimentation 48 V

Remède : - Vérifier l'alimentation de la partie puissance.
- Exécuter un POWER ON du composant (mise hors/sous tension).

230042 **<Emplacement>Partie puissance: Nombre maximal d'heures de fonctionnement du ventilateur atteint**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La durée de fonctionnement maximale d'au moins un ventilateur va bientôt être atteinte ou a déjà été dépassée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 : Le ventilateur du radiateur atteindra sa durée de fonctionnement maximale dans 500 heures.
Bit 1 : Le ventilateur du radiateur a dépassé sa durée de fonctionnement maximale.
Bit 8 : Le ventilateur du compartiment intérieur atteindra sa durée de fonctionnement maximale dans 500 heures.
Bit 9 : Le ventilateur du compartiment intérieur a dépassé sa durée de fonctionnement maximale.
Remarque :
La durée de fonctionnement maximale du ventilateur du radiateur dans la partie puissance est affichée dans p0252.
La durée de fonctionnement maximale du ventilateur du compartiment intérieur dans la partie puissance est fixée en interne.

Remède : Pour chacun des ventilateurs concernés, effectuer ce qui suit :
- Remplacer le ventilateur.
- Réinitialiser le compteur d'heures de fonctionnement (p0251, p0254).
Voir aussi : p0251, p0252, p0254

230043 **<Emplacement>Partie puissance: Surtension 24 V**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : POWER ON
Cause : Le seuil supérieur de tension de l'alimentation de la partie puissance a été dépassé.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Tension 24 V [0,1 V].
Remède : Vérifier l'alimentation de la partie puissance.

230043 <Emplacement>Partie puissance: Surtension 24/48 V
Valeur de signalisation : canal : %1, tension : %2 [0,1 V]
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : POWER ON
Cause : Le seuil supérieur de tension de l'alimentation de la partie puissance a été dépassé.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxxxx hex : yy = canal, xxxx = tension [0,1 V]
yy = 0 : alimentation 24 V
yy = 1 : alimentation 48 V
Remède : Vérifier l'alimentation de la partie puissance.

230044 <Emplacement>Partie puissance: Alarme Surtension 24 V
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Le seuil supérieur de tension de l'alimentation de la partie puissance a été dépassé.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède : Vérifier l'alimentation de la partie puissance.

230044 <Emplacement>Partie puissance: Surtension 24/48 V Alarme
Valeur de signalisation : canal : %1, tension : %2 [0,1 V]
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Le seuil supérieur de tension de l'alimentation de la partie puissance a été dépassé.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
yyxxxx hex : yy = canal, xxxx = tension [0,1 V]
yy = 0 : alimentation 24 V
yy = 1 : alimentation 48 V
Remède : Vérifier l'alimentation de la partie puissance.

230045 <Emplacement>Partie puissance: Sous-tension alimentation

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Défaut d'alimentation dans la partie puissance.
 - La surveillance de tension signale un défaut de sous-tension sur le module.
 Pour CU31x :
 - La surveillance de tension sur la carte DAC signale une sous-tension sur le module.

Remède :
 - Vérifier l'alimentation de la partie puissance.
 - Exécuter un POWER ON du composant (mise hors/sous tension).
 - Le cas échéant, remplacer le module.

230045 <Emplacement>Partie puissance: Sous-tension alimentation

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Défaut d'alimentation dans la partie puissance.
 - La surveillance de tension signale un défaut de sous-tension sur le module.
 Pour CU31x :
 - La surveillance de tension sur la carte DAC signale une sous-tension sur le module.
 Pour S120M :
 - Cette signalisation est affichée en cas de sous-tension ou de surtension.

Remède :
 - Vérifier l'alimentation de la partie puissance.
 - Exécuter un POWER ON du composant (mise hors/sous tension).
 - Le cas échéant, remplacer le module.

230046 <Emplacement>Partie puissance: Alarme Sous-tension

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Avant le dernier redémarrage, il y a eu un problème au niveau de l'alimentation de la partie puissance.
 La surveillance de tension dans le FPGA interne du PSA signale une sous-tension sur le module.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :
 - Contrôler l'alimentation 24 V de la partie puissance.
 - Exécuter un POWER ON du composant (mise hors/sous tension).
 - Le cas échéant, remplacer le module.

230046 <Emplacement>Partie puissance: Alarme Sous-tension

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Avant le dernier redémarrage, il y a eu un problème au niveau de l'alimentation de la partie puissance. La surveillance de tension dans le FPGA interne du PSA signale une sous-tension sur le module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Valeur du registre de défauts de tension.
Remède :	- Contrôler l'alimentation 24 V de la partie puissance. - Exécuter un POWER ON du composant (mise hors/sous tension). - Le cas échéant, remplacer le module.

230047 <Emplacement>Réfrigérant: Débit agent de refroidissement trop faible

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le débit volumique du réfrigérant est passé sous le seuil de défaut.
Remède :	- Vérifier les signalisations en retour et le paramétrage (p0260 ... p0267). - Vérifier l'arrivée de l'agent de refroidissement. - Vérifier conductibilité thermique de l'agent de refroidissement. - Vérifier la proportion de mélange de l'agent de refroidissement.

230048 <Emplacement>Partie puissance: Ventilateur externe défectueux

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La signalisation en retour du ventilateur externe signale un défaut. - Ventilateur défectueux, bloqué. - Signalisation en retour incorrecte.
Remède :	- Vérifier le ventilateur externe et le remplacer le cas échéant. - Lors de l'utilisation d'un ventilateur séparé avec signalisation en retour, contrôler son câblage (X12.2 ou X13.2). Remarque : Lors de l'utilisation d'un ventilateur séparé sans signalisation en retour, contrôler que la borne de signalisation en retour sur la partie puissance est bien reliée à la masse et établir cette connexion le cas échéant (X12.1/2 ou X13.1/2).

230049 <Emplacement>Partie puissance: Ventilateur intérieur défectueux

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le ventilateur intérieur est en panne.
Remède :	Vérifier le ventilateur intérieur et le remplacer le cas échéant.

230050 <Emplacement>Partie puissance: Surtension Alimentation 24 V

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : POWER ON

Cause : La surveillance de tension signale un défaut de surtension sur le module.

Remède :
 - Vérifier l'alimentation 24 V.
 - Le cas échéant, remplacer le module.

230052 <Emplacement>Données EEPROM incorrectes

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : POWER ON

Cause :
 Données EEPROM incorrectes de la partie puissance
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 0, 2, 3, 4:
 Les données EEPROM lues par la partie puissance sont incorrectes.
 1:
 Les données EEPROM ne sont pas compatibles avec le firmware de l'application de la partie puissance.
 Autres valeurs :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :
 Valeur de défaut = 0, 2, 3, 4 :
 Remplacer la partie puissance ou mettre à jour les données EEPROM.
 Valeur de défaut = 1 :
 Pour CU31x et CUA31 :
 Mettre à jour le firmware \SIEMENS\SINAMICS\CODE\SAC\cu31xi.ufw (cua31.ufw)

230053 <Emplacement>Données FPGA incorrectes

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : POWER ON

Cause : Les données FPGA de la partie puissance sont incorrectes.

Remède : Remplacement de la partie puissance ou mise à jour des données FPGA.

230054 <Emplacement>Partie puissance: Sous-tension lors du desserrage du frein

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Lors du desserrage du frein, une tension d'alimentation inférieure à 24 V - 10 % = 21,6 V est détectée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Tension d'alimentation incorrecte [0,1 V].
Exemple :
Valeur d'alarme = 195 --> tension = 19,5 V

Remède : Contrôler la stabilité et la valeur de la tension 24 V.

230055 <Emplacement>Partie puissance: Hacheur de freinage Surintensité

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une surintensité s'est produite dans le hacheur de freinage.

Remède : - Vérifier la présence éventuelle d'un court-circuit dans la résistance de freinage.
- En présence d'une résistance de freinage externe, vérifier si celle-ci est suffisamment dimensionnée.

Remarque :
Le hacheur de freinage n'est débloqué après l'acquittement du défaut que lorsque les impulsions sont débloquées.

230057 <Emplacement>Partie puissance: Dissymétrie du réseau

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Des fréquences ont été détectées sur la tension du circuit intermédiaire qui indiquent une dissymétrie du réseau ou une coupure d'une phase réseau.
Il peut également s'agir de la coupure d'une phase moteur.
En présence de l'alarme, le défaut F30011 est généré après un délai de 5 minutes au maximum.
La durée exacte dépend du type de partie puissance et des fréquences respectives. Sur les parties puissance Booksize et Châssis, la durée dépend en outre du temps depuis lequel l'alarme est déjà présente.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : - Vérifier le raccordement des phases du réseau.
- Vérifier le raccordement des câbles d'alimentation du moteur.
En l'absence d'une coupure d'une phase du réseau ou du moteur, il s'agit d'une dissymétrie du réseau.
- Réduire la puissance pour éviter le défaut F30011.

230059 <Emplacement>Partie puissance: Ventilateur intérieur défectueux

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le ventilateur intérieur de la partie puissance est en panne et éventuellement défectueux.

Remède : Vérifier le ventilateur intérieur et le remplacer le cas échéant.

230060	<Emplacement>Contacteur de précharge Surveillance d'état
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Une signalisation en retour est connectée pour le contacteur de précharge (diode ALM, SLM, BLM) ou le contacteur réseau (thyristor BLM) et la surveillance est activée. Après l'activation / la désactivation du contacteur, aucune signalisation en retour correcte n'a été détectée pendant le délai de timeout réglé dans p0255[0]. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : Le délai réglé dans p0255[0] a été dépassé lors de l'activation / la désactivation du contacteur. Bit 1 : Le contacteur de précharge a été ouvert pendant la précharge ou en mode alimentation (thyristor BLM). Bit 2 : Le contacteur de précharge a été activé à l'état ARRET ou pendant le mode alimentation.
Remède :	- Vérifier le réglage du délai de timeout (p0255[0]). - Contrôler le câblage et la commande du contacteur. - Remplacer le contacteur.
230061	<Emplacement>Contacteur de shuntage Surveillance d'état
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Une signalisation en retour est connectée pour le contacteur de shuntage et la surveillance est activée. Après l'activation / la désactivation du contacteur, aucune signalisation en retour correcte n'a été détectée pendant le délai de timeout réglé dans p0255[1]. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : Le délai réglé dans p0255[1] a été dépassé lors de l'activation / la désactivation du contacteur. Bit 1 : Le contacteur de shuntage a été ouvert pendant le fonctionnement. Bit 2 : Le contacteur de shuntage a été activé à l'état ARRET ou pendant la précharge.
Remède :	- Vérifier le réglage du délai de timeout (p0255[1]). - Contrôler le câblage et la commande du contacteur. - Remplacer le contacteur.
230070	<Emplacement>Cycle demandé non pris en charge par le module de puissance
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le cycle sollicité n'est pas pris en charge par le module de puissance. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : 0 : Le cycle de régulation de courant n'est pas pris en charge. 1 : Le cycle DRIVE-CLiQ n'est pas pris en charge. 2 : Problème de timing interne (intervalle entre les instants RX et TX trop petit). 3 : Problème de timing interne (instant TX en avance).

Remède : Le module de puissance prend uniquement en charge les cycles suivants :
 62,5 µs, 125 µs, 250 µs et 500 µs
 Valeur de défaut = 0 :
 Réglage d'un cycle de régulation de courant autorisé.
 Valeur de défaut = 1 :
 Réglage d'un cycle DRIVE-CLiQ autorisé.
 Valeur de défaut = 2, 3 :
 Consulter le fabricant (version de firmware éventuellement incompatible).

230071 **<Emplacement>Aucune nouvelle mesure reçue de la partie puissance**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Le nombre de télégrammes de mesure défaillants du module de la partie puissance est supérieur au nombre autorisé.
Remède : Contrôler l'interface (ajustement et verrouillage) du module de puissance.

230072 **<Emplacement>Plus aucune valeur de consigne transmissible à la partie puissance**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Pour CU31x et CUA31 :
 Plusieurs télégrammes de valeurs de consigne n'ont pas pu être transmis au module de puissance.
Remède : Pour CU31x et CUA31 :
 Contrôler l'interface (ajustement et verrouillage) du module de puissance.

230073 **<Emplacement>Perte de synchronisation du traitement des mesures/consignes**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La communication au module de la partie puissance n'est plus synchronisée avec le cycle de régulation du courant.
Remède : Attendre jusqu'à la resynchronisation.

230074 **<Emplacement>Erreur de communication entre Control Unit et Power Module**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	Aucune communication n'est possible entre la Control Unit (CU) et le Power Module (PM) par le biais de l'interface. Il se peut que la CU n'ait pas été enfichée correctement ou qu'elle ait été retirée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : 0 hex : - Une Control Unit avec alimentation externe 24 V a été retirée du Power Module pendant le fonctionnement. - L'alimentation externe 24 V de la Control Unit a été temporairement coupée lorsque le Power Module était hors tension. 1 hex : La Control Unit a été retirée du Power Module pendant le fonctionnement, bien que les surveillances sûres de mouvement sans capteur aient été débloquées, ce qui n'est pas pris en charge. Lorsque la Control Unit est réenfichée pendant le fonctionnement, plus aucune communication n'est possible avec le Power Module. 20A hex : La Control Unit a été enfichée sur un Power Module possédant un autre numéro de code. 20B hex : La Control Unit a été enfichée sur un Power Module possédant le même numéro de code mais un autre numéro de série. 601 hex : La Control Unit a été enfichée sur un Power Module dont la classe de puissance (appareil Châssis) n'est pas prise en charge.
Remède :	Enficher de nouveau la Control Unit (CU) ou l'adaptateur CU (CUAxx) sur le Power Module d'origine et poursuivre le fonctionnement. Effectuer le cas échéant un POWER ON sur la CU ou le CUA.

230080	<Emplacement>Partie puissance: Montée de courant trop rapide
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La partie puissance a détecté une montée trop rapide dans la plage de surintensité. - Erreur de paramétrage de la régulation. - Le moteur est le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre. - Mode U/f : valeur de rampe de montée trop faible. - Mode U/f : courant nominal du moteur très supérieur à celui de la partie puissance. - Alimentation : courants de décharge et de recharge élevés en cas de creux de tension réseau. - Alimentation : courants de recharge élevés en cas de surcharge moteur et de creux de tension de circuit intermédiaire. - Alimentation : courants de court-circuit à la mise sous tension en raison de l'absence d'inductance de commutation. - Les câbles de puissance ne sont pas raccordés correctement. - Les câbles de puissance dépassent la longueur maximum admissible. - La partie puissance est défectueuse. Autres causes dans le cas d'un synchrocoupleur (r0108.15 = 1) : - Une partie puissance a été coupée pour cause de défaut à la terre. - La régulation de courant de circulation est réglée trop lente ou trop dynamique. Valeur de défaut (r0949, interpréter bit par bit) : Bit 0 : phase U. Bit 1 : phase V. Bit 2 : phase W.

- Remède :**
- Vérifier les paramètres du moteur et effectuer, le cas échéant, une mise en service.
 - Vérifier le couplage du moteur (étoile/triangle).
 - Mode U/f : augmenter la valeur de rampe de montée.
 - Mode U/f : vérifier la correspondance entre les courants nominaux du moteur et de la partie puissance.
 - Alimentation : contrôler la qualité du réseau.
 - Alimentation : diminuer la charge du moteur.
 - Alimentation : connexion correcte de l'inductance de commutation réseau.
 - Vérifier le raccordement des câbles de puissance.
 - Vérifier si les câbles de puissance sont le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre
 - Vérifier la longueur des câbles de puissance.
 - Remplacer la partie puissance.
- Pour un synchrocoupleur (r0108.15 = 1) on applique également :
- Vérifier les seuils de surveillance de défaut à la terre (p0287).
 - Vérifier le paramétrage de la régulation du courant de circulation (p7036, p7037).

230081 <Emplacement>Partie puissance: Opérations de commutation trop fréquentes

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :

La partie puissance a effectué trop d'opérations de commutation pour la limitation de courant.

- Erreur de paramétrage de la régulation.
- Le moteur est le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre.
- Mode U/f : valeur de rampe de montée trop faible.
- Mode U/f : courant nominal du moteur très supérieur à celui de la partie puissance.
- Alimentation : courants de décharge et de recharge élevés en cas de creux de tension réseau.
- Alimentation : courants de recharge élevés en cas de surcharge moteur et de creux de tension de circuit intermédiaire.
- Alimentation : courants de court-circuit à la mise sous tension en raison de l'absence d'inductance de commutation.
- Les câbles de puissance ne sont pas raccordés correctement.
- Les câbles de puissance dépassent la longueur maximum admissible.
- La partie puissance est défectueuse.

Autres causes dans le cas d'un synchrocoupleur (r0108.15 = 1) :

- Une partie puissance a été coupée pour cause de défaut à la terre.
- La régulation de courant de circulation est réglée trop lente ou trop dynamique.

Valeur de défaut (r0949, interpréter bit par bit) :

Bit 0 : phase U.

Bit 1 : phase V.

Bit 2 : phase W.

- Remède :**
- Vérifier les paramètres du moteur et effectuer, le cas échéant, une mise en service.
 - Vérifier le couplage du moteur (étoile/triangle).
 - Mode U/f : augmenter la valeur de rampe de montée.
 - Mode U/f : vérifier la correspondance entre les courants nominaux du moteur et de la partie puissance.
 - Alimentation : contrôler la qualité du réseau.
 - Alimentation : diminuer la charge du moteur.
 - Alimentation : connexion correcte de l'inductance de commutation réseau.
 - Vérifier le raccordement des câbles de puissance.
 - Vérifier si les câbles de puissance sont le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre
 - Vérifier la longueur des câbles de puissance.
 - Remplacer la partie puissance.
- Pour un synchrocoupleur (r0108.15 = 1) on applique également :
- Vérifier les seuils de surveillance de défaut à la terre (p0287).
 - Vérifier le paramétrage de la régulation du courant de circulation (p7036, p7037).

230105 <Emplacement>PP: Défaut d'acquisition de la mesure

- Valeur de signalisation :** -
- Objet entraînement :** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** ARRET2
- Acquittement :** IMMEDIAT
- Cause :** Au moins un canal de mesure défectueux a été détecté sur l'adaptateur PSA (Power Stack Adapter).
Les canaux de mesure défectueux sont indiqués dans le paramètre de diagnostic suivant.
- Remède :** Evaluer le paramètre de diagnostic.
En cas de canal de mesure défectueux, vérifier les composants et les remplacer si nécessaire.

230314 <Emplacement>Partie puissance: Alimentation 24 V par PM surchargée

- Valeur de signalisation :** -
- Objet entraînement :** SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** ARRET2
- Acquittement :** IMMEDIAT (POWER ON)
- Cause :** L'alimentation 24 V par le Power Module (PM) est surchargée.
Une alimentation 24 V externe via X124 sur la Control Unit n'est pas raccordée.
- Remède :** Raccorder l'alimentation 24 V externe via X124 sur la Control Unit.

230315 <Emplacement>Partie puissance: Alimentation 24 V par PM surchargée

- Valeur de signalisation :** -
- Objet entraînement :** SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** NEANT
- Acquittement :** NEANT
- Cause :** L'alimentation 24 V par le Power Module (PM) est surchargée.
Une alimentation 24 V externe via X124 sur la Control Unit n'est pas raccordée.
- Remède :** Raccorder l'alimentation 24 V externe via X124 sur la Control Unit.

230502	<Emplacement>Partie puissance: Surtension dans circuit intermédiaire
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La partie puissance a détecté une surtension dans le circuit intermédiaire lors du blocage des impulsions. - Tension de raccordement trop élevée. - Configuration de l'inductance réseau incorrecte. Valeur d'alarme (r0949, interpréter en décimal) : Tension de circuit intermédiaire [1 bit = 100 mV]. Voir aussi : r0070
Remède :	- Contrôler la tension de raccordement (p0210). - Vérifier la configuration de l'inductance réseau. Voir aussi : p0210
230600	<Emplacement>SI P2: STOP A déclenché
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement du canal de surveillance 2 a détecté un défaut et déclenché un STOP A (STO via le circuit de coupure Safety du canal de surveillance 2). - La dynamisation forcée du circuit de coupure Safety du canal de surveillance 2 a échoué. - Réaction consécutive du défaut F30611 (défaut dans un canal de surveillance). Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 0 : Demande d'arrêt de la part de la CU. 1005 : STO actif malgré l'absence de sélection de STO et l'absence de STOP A interne en instance. 1010 : STO inactif malgré la sélection de STO ou la présence d'un STOP A interne en instance. 1011 : Erreur interne lorsque STO est désactivé dans le canal de surveillance 2. 1020 : Erreur logicielle interne dans la fonction "Protection interne contre les surtensions". La fonction "Protection interne contre les surtensions" est annulée. Un STOP A est déclenché qui ne peut pas être acquitté. 9999 : Réaction consécutive du défaut F30611.
Remède :	- Sélectionner puis désélectionner la fonction STO (Suppression sûre du couple). - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Remplacer le Motor Module / Hydraulic Module concerné. Valeur de défaut = 1020 : - Mettre à niveau le logiciel du Motor Module / Hydraulic Module. - Remplacer le Motor Module / Hydraulic Module. Valeur de défaut = 9999 : - Exécuter le diagnostic sur l'autre défaut existant F30611. Remarque : CU : Control Unit MM : Motor Module SI : Safety Integrated STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

230611 <Emplacement>SI P2: Défaut dans un canal de surveillance

Valeur de %1

signalisation :

Objet HLA_828

entraînement :

Réaction : NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement du processeur 2 a détecté un défaut lors de la comparaison croisée des données entre les deux canaux de surveillance et a déclenché un STOP F.
Il en résulte qu'à l'expiration du temps de transmission paramétré (p9858), le défaut F30600 (SI MM: STOP A déclenché) est généré.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

0 : Demande d'arrêt de la part de la CU.

1 ... 999:

Numéro du paramètre qui a fait l'objet d'une comparaison croisée et généré ce défaut. Ce numéro est indiqué également dans r9895.

1 : SI Temps de cycle de surveillance (r9780, r9880).

2 : SI Activation des fonctions de sécurité (p9601, p9801). Seuls les bits pris en charge subissent une comparaison croisée.

3 : SI Temps de tolérance Commutation F-DI (p9650, p9850).

4 : SI Temps de transition STOP F à STOP A (p9658, p9858).

6 : SI Motion Déblocage des fonctions de sécurité (p9501, valeur interne).

7 : SI Temporisation de STO en cas de Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8 : SI Adresse PROFIsafe (p9610, p9810).

9 : SI Temporisation anti-rebond pour STO/SBC/SS1 (HM) (p9651, p9851).

10 : SI Temporisation pour le déclenchement de STO pour ESR (p9697, p9897).

11: SI HLA Vanne d'arrêt Contacts de sign. retour Configuration (p9626, p9826).

12: SI HLA Vanne d'arrêt Temps d'attente Enclenchement (p9625[0], p9825[0]).

13: SI HLA Vanne d'arrêt Temps d'attente Déclenchement (p9625[1], p9825[1]).

14 : SI PROFIsafe sélection télégramme (p9611, p9811).

1000 : Timer de contrôle écoulé.

Sinon, pendant un intervalle d'environ 5 x p9650, les conditions suivantes ont été constatées :

- Trop de changements de signal sont survenus sur la borne STO du Hydraulic Module.

- La fonction STO (y compris en tant que réaction consécutive) a été déclenchée trop souvent via PROFIsafe/TM54F.

1001, 1002 : Erreur d'initialisation du timer de modification/contrôle.

1950 : Température du module en dehors de la plage autorisée.

1951 : Température du module non plausible.

2000 : Etat de sélection STO différent sur les deux canaux de surveillance.

2001 : Signalisation en retour de désactivation STO différente sur les deux canaux de surveillance.

2002 : Etat du temporisateur de retard SS1 différent sur les deux canaux de surveillance (état du timer dans p9650/p9850).

2003 : Etat de la borne STO différent sur les deux canaux de surveillance.

6000 ... 6999:

Défaut dans la commande PROFIsafe.

Pour ces valeurs de défaut, des signaux de commande de sécurité (Failsafe Values) sont transmis aux fonctions de sécurité.

La signification des différentes valeurs de signalisation est décrite dans la signalisation Safety C01711.

Remède :	Valeur de défaut = 1 ... 5 et 7 ... 999 : - Vérifier le paramètre qui a fait l'objet d'une comparaison croisée et a généré un STOP F. - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Mettre à niveau le logiciel du Hydraulic Module. - Mettre à niveau le logiciel de la CU. Valeur de défaut = 6 : - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Mettre à niveau le logiciel du Hydraulic Module. - Mettre à niveau le logiciel de la CU. Valeur de défaut = 1000 : - Vérifier le câblage des entrées de sécurité (F-DI) sur la CU (mauvais contacts). - PROFIsafe : Supprimer les problèmes de contact / défauts sur le maître PROFIBUS / PROFINET-Controller. - Contrôler le câblage des entrées de sécurité sur le TM54F (mauvais contacts). - Vérifier le temps de tolérance Commutation F-DI et l'augmenter éventuellement (p9650/p9850). Valeur de défaut = 1001, 1002 : - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Mettre à niveau le logiciel du Hydraulic Module. - Mettre à niveau le logiciel de la CU. Valeur de défaut = 1950 : - Exploiter le module dans la plage admissible. - Vérifier les ventilateurs du module, remplacer le Hydraulic Module concerné. Valeur de défaut = 1951 : - Exploiter le module dans la plage admissible. - Remplacer le Hydraulic Module concerné. Valeur de défaut = 2000, 2001, 2002, 2003 : - Vérifier le temps de tolérance de commutation F-DI et augmenter éventuellement sa valeur (p9650/p9850, p9652/p9852). - Contrôler le câblage des entrées de sécurité (F-DI) (mauvais contacts). - Vérifier la cause de la sélection de STO dans r9872. Lorsque les fonctions SMM sont activées (p9501 = 1), la sélection de STO est également possible par ces fonctions. - Remplacer le Hydraulic Module concerné. Remarque : Après suppression de la cause de ce défaut et après sélection/désélection ordonnée de STO, ce défaut peut être acquitté. Valeur de défaut = 6000...6999 : voir description des valeurs de signalisation pour signalisation Safety C01711. Remarque : CU : Control Unit AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract) HM : Hydraulic Module MM : Motor Module F-DI : Entrée de sécurité SI : Safety Integrated SMM : Safe Motion Monitoring SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN 60204) STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)
-----------------	--

230611	<Emplacement>SI P2: Défaut dans un canal de surveillance
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement du processeur 2 a détecté un défaut lors de la comparaison croisée des données entre les deux canaux de surveillance et a déclenché un STOP F.

Il en résulte qu'à l'expiration du temps de transmission paramétré (p9858), le défaut F30600 (SI MM: STOP A déclenché) est généré.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

0 : Demande d'arrêt de la part de la CU.

1 ... 999:

Numéro du paramètre qui a fait l'objet d'une comparaison croisée et généré ce défaut. Ce numéro est indiqué également dans r9895.

1 : SI Temps de cycle de surveillance (r9780, r9880).

2 : SI Activation des fonctions de sécurité (p9601, p9801). Seuls les bits pris en charge subissent une comparaison croisée.

3 : SI Temps de tolérance Commutation F-DI (p9650, p9850).

4 : SI Temps de transition STOP F à STOP A (p9658, p9858).

5 : SI Déblocage commande sûre de frein (p9602, p9802).

6 : SI Motion Déblocage des fonctions de sécurité (p9501, valeur interne).

7 : SI Temporisation de STO en cas de Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8 : SI Adresse PROFIsafe (p9610, p9810).

9 : SI Temporisation anti-rebond pour STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).

10 : SI Temporisation pour le déclenchement de STO pour ESR (p9697, p9897).

11 : SI mode Safe Brake Adapter, connexion FCOM (p9621, p9821).

12 : SI délai d'activation du relais Safe Brake Adapter (p9622[0], p9822[0]).

13 : SI délai de désactivation du relais Safe Brake Adapter (p9622[1], p9822[1]).

14 : SI PROFIsafe sélection télégramme (p9611, p9811).

1000 : Timer de contrôle écoulé.

Sinon, pendant un intervalle d'environ 5 x p9650, les conditions suivantes ont été constatées :

- Trop de changements de signal sont survenus sur la borne EP du Motor Module.
- La fonction STO (y compris en tant que réaction consécutive) a été déclenchée trop souvent via PROFIsafe/TM54F.
- La suppression sûre des impulsions (r9723.9) a été déclenchée trop souvent (y compris en tant que réaction consécutive).

1001, 1002 : Erreur d'initialisation du timer de modification/contrôle.

1950 : Température du module en dehors de la plage autorisée.

1951 : Température du module non plausible.

1952 : S120M : Erreur d'accès au matériel

2000 : Etat de sélection STO différent sur les deux canaux de surveillance.

2001 : Signalisation en retour de désactivation STO différente sur les deux canaux de surveillance.

2002 : Etat du temporisateur de retard SS1 différent sur les deux canaux de surveillance (état du timer dans p9650/p9850).

2003 : Etat de la borne STO différent sur les deux canaux de surveillance.

6000 ... 6999:

Défaut dans la commande PROFIsafe.

Pour ces valeurs de défaut, des signaux de commande de sécurité (Failsafe Values) sont transmis aux fonctions de sécurité.

La signification des différentes valeurs de signalisation est décrite dans la signalisation Safety C01711.

Remède :	Valeur de défaut = 1 ... 5 et 7 ... 999 : - Vérifier le paramètre qui a fait l'objet d'une comparaison croisée et a généré un STOP F. - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Mettre à niveau le logiciel du Motor Module. - Mettre à niveau le logiciel de la CU. Valeur de défaut = 6 : - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Mettre à niveau le logiciel du Motor Module. - Mettre à niveau le logiciel de la CU. Valeur de défaut = 1000 : - Vérifier le câblage des entrées de sécurité (F-DI) sur la CU (mauvais contacts). - PROFIsafe : Supprimer les problèmes de contact / défauts sur le maître PROFIBUS / PROFINET-Controller. - Contrôler le câblage des entrées de sécurité sur le TM54F (mauvais contacts). - Vérifier le temps de tolérance Commutation F-DI et l'augmenter éventuellement (p9650/p9850). Valeur de défaut = 1001, 1002 : - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Mettre à niveau le logiciel du Motor Module. - Mettre à niveau le logiciel de la CU. Valeur de défaut = 1950 : - Exploiter le module dans la plage admissible. - Vérifier les ventilateurs du module, remplacer le Motor Module concerné. Valeur de défaut = 1951 : - Exploiter le module dans la plage admissible. - Remplacer le Motor Module concerné. Valeur de défaut = 1952 : - Remplacer le Motor Module concerné. Valeur de défaut = 2000, 2001, 2002, 2003 : - Vérifier le temps de tolérance Commutation F-DI et l'augmenter éventuellement (p9650/p9850, p9652/p9852). - Contrôler le câblage des entrées de sécurité (F-DI) (mauvais contacts). - Vérifier la cause de la sélection de STO dans r9872. Lorsque les fonctions SMM sont activées (p9501 = 1), la sélection de STO est également possible par ces fonctions. - Remplacer le Motor Module concerné. Remarque : Après suppression de la cause de ce défaut et après sélection/désélection ordonnée de STO, ce défaut peut être acquitté. Valeur de défaut = 6000...6999 : voir description des valeurs de signalisation pour signalisation Safety C01711. Remarque : CU : Control Unit EP : Enable Pulses (déblocage des impulsions) AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract) MM : Motor Module F-DI : Entrée de sécurité SI : Safety Integrated SMM : Safe Motion Monitoring SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN 60204) STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)
-----------------	--

230620	<Emplacement>SI P2: Suppression sûre du couple activée
---------------	---

Valeur de signalisation :

-

Objet entraînement :

HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La fonction "Suppression sûre du couple" (STO) des fonctions de base a été sélectionnée sur le canal de surveillance 2 par une borne d'entrée et est active.
Remarque :
- Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI.
- Cette signalisation n'est pas émise lors de la sélection de STO par les fonctions étendues.
Remède : Non nécessaire.
Remarque :
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated
STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

230621 **<Emplacement>SI P2: Safe Stop 1 actif**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La fonction "Safe Stop 1" (SS1) a été sélectionnée sur le canal de surveillance 2 et est active.
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI.
Remède : Non nécessaire.
Remarque :
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated
SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN 60204)

230625 **<Emplacement>SI P2: Signe de vie dans données Safety Integrated incorrect**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)
Cause : La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement s'exécutant dans le canal de surveillance 2 a détecté une erreur dans le signe de vie des données Safety Integrated entre les deux canaux de surveillance et a déclenché un STOP A.
- La communication DRIVE-CLiQ est perturbée ou en panne.
- Un dépassement de tranche de temps du logiciel Safety Integrated s'est produit.
- Le déblocage des fonctions de sécurité sur les deux canaux de surveillance est incohérent (p9601 = 0, p9801 <> 0).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

- Remède :**
- Sélectionner puis désélectionner la fonction STO (Suppression sûre du couple).
 - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
 - Vérifier l'éventuelle présence de défauts dans la communication DRIVE-CLiQ entre les deux canaux de surveillance et éventuellement procéder à un diagnostic pour les défauts concernés.
 - Désactiver les fonctions du variateur qui ne sont pas absolument nécessaires.
 - Diminuer le nombre d'entraînements.
 - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
 - Vérifier et le cas échéant corriger le déblocage des fonctions de sécurité pour les deux canaux de surveillance (p9601, p9801).
- Remarque :
- CU : Control Unit
- MM : Motor Module
- SI : Safety Integrated

230630	<Emplacement>SI P2: Commande de frein défectueuse
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement du Motor Module (MM) a détecté un défaut au niveau de la commande de frein et a déclenché un STOP A. - Raccordement incorrect du blindage du câble moteur. - Défaut dans le circuit de commande de frein du Motor Module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 10: Erreur lors de l'opération "Desserrage du frein". - Réglage incorrect du paramètre p1278. - Frein non raccordé ou rupture de fil (vérifier si le frein peut être desserré avec p1278 = 1 et p9602/p9802 = 0 (SBC désactivée)). - Défaut à la terre du câble de frein. 30: Erreur lors de l'opération "Serrage du frein". - Frein non raccordé ou rupture de fil (vérifier si le frein peut être desserré avec p1278 = 1 et p9602/p9802 = 0 (SBC désactivée)). - Court-circuit dans l'enroulement de frein. 40: Erreur à l'état "Frein serré". 60, 70: Erreur dans la commande de frein de la Control Unit ou défaut de communication entre la Control Unit et le Motor Module (commande de frein). 81 : Safe Brake Adapter : erreur à l'état "Frein serré". 82 : Safe Brake Adapter : erreur lors de l'opération "Desserrage du frein". 83 : Safe Brake Adapter : erreur lors de l'opération "Serrage du frein". 84, 85: Safe Brake Adapter : Erreur dans la commande de frein de la Control Unit ou défaut de communication entre la Control Unit et le Motor Module (commande de frein). 90: Frein desserré à des fins de service (X4). 91: Erreur lors de l'opération "Desserrage du frein". - Frein non raccordé ou rupture de fil (vérifier si le frein peut être desserré avec p1278 = 1 et p9602/p9802 = 0 (SBC désactivée)).
Remède :	- Vérifier le paramètre p1278 (avec SBC, seul p1278 = 0 est autorisé). - Sélectionner puis désélectionner la fonction STO (Suppression sûre du couple). - Contrôler la connexion du frein à l'arrêt du moteur. - Vérifier le fonctionnement du frein à l'arrêt du moteur. - Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question. - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM (par ex. raccordement du blindage du câble moteur et des fils de freinage à la tôle ou vissage des connecteurs moteur au boîtier). - Remplacer le Motor Module concerné. Fonctionnement avec Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter : - Vérifier le raccordement du Safe Brake Module ou du Safe Brake Adapter. - Remplacer le Safe Brake Module ou le Safe Brake Adapter. Remarque : MM : Motor Module SBC : Safe Brake Control (commande sûre de frein) SI : Safety Integrated

230631	<Emplacement>Commande de frein: Desserrage externe actif
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Le frein est alimenté via la borne X4.1 et desserré à des fins de montage.
Remède :	Le cas échéant, mettre hors tension l'alimentation sur la borne X4.1.

230640	<Emplacement>SI P2: Erreur dans le circuit de coupure du second canal
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le Hydraulic Module a détecté une erreur de communication avec la commande de niveau supérieur ou le TM54F pour la transmission des informations de sécurité. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A pouvant être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	Pour une commande de niveau supérieur : - Vérifier l'adresse PROFI-safe dans la commande de niveau supérieur et le Hydraulic Module, la corriger au besoin. - Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1). - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). Marche à suivre pour TM54F : - Démarrer la fonction de copie pour Node-Identifiant (p9700 = 1D hex). - Confirmer le CRC matériel (p9701 = EC hex). - Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1). - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). En présence d'un couplage en parallèle : - Contrôler les adresses dans les deux canaux de surveillance et éventuellement les synchroniser. - Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1). - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). De façon générale : - Mettre à niveau le logiciel du Hydraulic Module. Remarque : MM : Motor Module SI : Safety Integrated Voir aussi : p9810

230640	<Emplacement>SI P2: Erreur dans le circuit de coupure du second canal
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	Le Motor Module a détecté une erreur de communication avec la commande de niveau supérieur ou le TM54F pour la transmission des informations de sécurité ou la communication entre Motor Modules couplés en parallèle est perturbée. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A pouvant être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	Pour une commande de niveau supérieur : - Vérifier l'adresse PROFIsafe dans la commande de niveau supérieur et le Motor Module, la corriger au besoin. - Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1). - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). Marche à suivre pour TM54F : - Démarrer la fonction de copie pour Node-Identifier (p9700 = 1D hex). - Confirmer le CRC matériel (p9701 = EC hex). - Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1). - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). En présence d'un couplage en parallèle : - Contrôler les adresses dans les deux canaux de surveillance et éventuellement les synchroniser. - Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1). - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). De façon générale : - Mettre à niveau le logiciel du Motor Module. Remarque : MM : Motor Module SI : Safety Integrated Voir aussi : p9810

230649 <Emplacement>SI P2: Erreur logicielle interne

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Une erreur interne s'est produite dans le logiciel Safety Integrated, sur le canal de surveillance 2. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Répéter la mise en service de la fonction Safety Integrated et exécuter un POWER ON. - Mettre à niveau le logiciel du Motor Module / Hydraulic Module. - Contacter le service d'assistance téléphonique. - Remplacer le Motor Module / Hydraulic Module. Remarque : MM : Motor Module SI : Safety Integrated

230650 <Emplacement>SI P2: Test de réception obligatoire

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La fonction "Safety Integrated" du canal de surveillance 2 nécessite un test de réception. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A pouvant être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 130 : Paramètres Safety manquants pour le canal de surveillance 2. Remarque : Cette valeur de défaut est toujours générée lors de la première mise en service de Safety Integrated. 1000 : Le total de contrôle réel et le total de contrôle prescrit ne sont pas identiques sur le canal de surveillance 2 (démarrage). - En raison de la période d'échantillonnage modifiée du régulateur de courant (p0115[0]), le temps de cycle des Safety Integrated Basic Functions (r9880) a été adapté. - Paramètres Safety Integrated réglés hors ligne et chargés dans la Control Unit. - Un download a été exécuté sur le SINAMICS dont les versions de firmware du canal de surveillance 2 ne correspondaient pas encore à la version la plus récente. La requête de mise hors tension du composant DRIVE-CLiQ A1007 était présente après le download. - Au moins un paramètre dont le total de contrôle a été vérifié est endommagé. 2000 : Le total de contrôle réel et le total de contrôle prescrit ne sont pas identiques sur le canal de surveillance 2 (mode Mise en service). - Le total de contrôle prescrit sur le canal de surveillance 2 n'a pas été entré correctement (p9899 différent de r9898). 2003 : Test de réception obligatoire en raison de la modification d'un paramètre Safety. 2005 : Le journal Safety a constaté que des totaux de contrôle de sécurité ont changé. Un test de réception est requis. 3003 : Test de réception obligatoire en raison de la modification d'un paramètre Safety relatif au matériel. 9999 : Réaction consécutive d'un autre défaut Safety survenu au cours du démarrage et exigeant un test de réception.
Remède :	Valeur de défaut = 130 : - Exécuter une mise en service Safety Integrated. Valeur de défaut = 1000 : - Contrôler le temps de cycle des Safety Integrated Basic Functions (r9880) et adapter le total de contrôle prescrit (p9899). - Répéter l'exécution de la mise en service Safety Integrated. - Activer les paramètres Safety Integrated pour l'entraînement concerné avec STARTER (modifier les réglages, copier les paramètres, activer les réglages). - Mettre hors et sous tension le groupe d'entraînement et le composant DRIVE-CLiQ. Si A30650 reste présente, exécuter à nouveau le download. - Remplacer la carte mémoire ou la CU. Valeur de défaut = 2000 : - Vérifier les paramètres de sécurité sur le canal de surveillance 2 et adapter le total de contrôle prescrit (p9899). Valeur de défaut = 2003, 2005 : - Effectuer le test de réception et établir le PV de réception. La marche à suivre pour le test de réception et un exemple de PV de réception se trouvent dans la documentation suivante : SINAMICS S120 Description fonctionnelle Safety Integrated Valeur de défaut = 3003 : - Exécuter des contrôles de fonction pour le matériel modifié et créer un PV de réception. La marche à suivre pour le test de réception et un exemple de PV de réception se trouvent dans la documentation suivante : SINAMICS S120 Description fonctionnelle Safety Integrated Valeur de défaut = 9999 : - Exécuter le diagnostic sur l'autre défaut Safety Integrated présent. Remarque : MM : Motor Module SI : Safety Integrated Voir aussi : p9799, p9899

230651	<Emplacement>SI P2: La synchronisation avec la Control Unit a échoué
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement requiert une synchronisation des tranches de temps Safety entre les deux canaux de surveillance. Cette synchronisation a échoué. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Mettre à niveau le logiciel du Motor Module / Hydraulic Module. - Mettre à niveau le logiciel de la CU. Remarque : MM : Motor Module SI : Safety Integrated
230652	<Emplacement>SI P2: Temps de cycle de surveillance illicite
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	En raison des conditions de communication exigées dans le système, le temps de cycle de surveillance Safety Integrated ne peut pas être respecté. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Si le défaut F01652 survient en même temps, utiliser le remède qui y est décrit. - Mettre à niveau le firmware du Motor Module / Hydraulic Module. Remarque : MM : Motor Module SI : Safety Integrated
230655	<Emplacement>SI P2: Synchronisation des fonctions de surveillance
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	Une erreur est survenue lors de la synchronisation des fonctions de surveillance Safety Integrated des deux canaux de surveillance. Aucun ensemble commun de fonctions de surveillance SI n'a pu être déterminé. - La communication DRIVE-CLiQ est perturbée ou en panne. - Les versions logicielles Safety Integrated de la CU et du Motor Module / Hydraulic Module sont incompatibles. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Mettre à niveau le logiciel du Motor Module / Hydraulic Module. - Mettre à niveau le logiciel de la CU. - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. Remarque : CU : Control Unit MM : Motor Module SI : Safety Integrated

230656	<Emplacement>SI P2: Paramètre Motor Module incorrect
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Une erreur est survenue lors de l'accès aux paramètres Safety Integrated pour le canal de surveillance 2 dans une mémoire non volatile. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A pouvant être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 129: - Paramètres de sécurité du canal de surveillance 2 corrompus. - Il se peut que l'entraînement ait été copié hors ligne avec les fonctions de sécurité débloquées à l'aide du logiciel de mise en service et téléchargé (download) dans le projet. 131 : Erreur logicielle interne de la CU. 255 : Erreur interne du logiciel du Motor Module / Hydraulic Module.
Remède :	- Effectuer une nouvelle mise en service Safety Integrated. - Mettre à niveau le logiciel de la CU. - Mettre à niveau le logiciel du Motor Module / Hydraulic Module. - Remplacer la carte mémoire ou la CU. Valeur de défaut = 129 : - Activer le mode mise en service Safety Integrated (p0010 = 95). - Adapter l'adresse PROFIsafe (p9610). - Démarrer la fonction de copie pour paramètres SI (p9700 = D0 hex). - Confirmer la modification des données (p9701 = DC hex) - Quitter le mode mise en service Safety Integrated (p0010 = 0). - Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1 ou "Copier RAM vers ROM"). - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). Remarque : MM : Motor Module SI : Safety Integrated

230657 <Emplacement>SI P2: Numéro de télégramme PROFIsafe non valide

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : POWER ON

Cause : Le numéro de télégramme PROFIsafe réglé dans le paramètre p9811 n'est pas valide.
Lorsque PROFIsafe est débloqué (p9801.3 = 1) un numéro de télégramme supérieur à zéro doit être renseigné dans p9811.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI.
Voir aussi : p9611, p60022

Remède : Vérifier le réglage du numéro de télégramme (p9811).

230659 <Emplacement>SI P2: Requête d'écriture de paramètres rejetée

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La requête d'écriture pour un ou plusieurs paramètres Safety Integrated sur le canal de surveillance 2 a été rejetée.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
10 : Il y a eu une tentative d'activer la fonction STO bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
13 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction SS1 bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
14 : Il y a eu une tentative d'activation de la surveillance sûre de mouvement par la commande de niveau supérieur bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
15 : Il y a eu une tentative de déblocage des surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement bien que celles-ci ne puissent pas être prises en charge.
16 : Il y a eu une tentative de déblocage de la communication PROFIsafe, bien que celle-ci ne soit pas prise en charge ou que la version du pilote PROFIsafe utilisée soit différente sur chacun des canaux de surveillance.
18 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction PROFIsafe pour Basic Functions bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
19 : Il y a eu une tentative de déblocage de la temporisation de suppression des impulsions lors d'un AER, bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
27 : Il y a eu une tentative d'activation des basic Functions avec commande via TM54F, bien que celles-ci ne soient pas prises en charge.
33 : Il y a eu une tentative de déblocage des surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement sans sélection (p9601.5, p9801.5) bien que celles-ci ne puissent pas être prises en charge.
Voir aussi : r9771, r9871

Remède :

Valeur de défaut = 10, 13, 14, 15, 16, 18, 19 :

- Vérifier l'éventuelle présence de défauts dans la fonction Safety entre les deux canaux de surveillance (F01655, F30655) et éventuellement procéder à un diagnostic pour les défauts concernés.
- Utiliser un Hydraulic Module qui prend en charge la fonction souhaitée.
- Mettre à niveau le logiciel du Hydraulic Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de défaut = 33 :

- Désélectionner les surveillance de mouvement intégrées à l'entraînement sans sélection (p9601.5, p9801.5) et Sélectionner les fonctions de sécurité prises en charge (voir p9771/p9871),

ou :

- Utiliser un Hydraulic Module qui prend en charge la fonction souhaitée.
- Mettre à niveau le logiciel du Hydraulic Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Remarque :

CU : Control Unit

AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract)

MM : Motor Module

SI : Safety Integrated

SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN 60204)

STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

230659	<Emplacement>SI P2: Requête d'écriture de paramètres rejetée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La requête d'écriture pour un ou plusieurs paramètres Safety Integrated sur le canal de surveillance 2 a été rejetée.
	Remarque :
	Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI.
	Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
	10 : Il y a eu une tentative d'activer la fonction STO bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
	11 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction SBC bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
	13 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction SS1 bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
	14 : Il y a eu une tentative d'activation de la surveillance sûre de mouvement par la commande de niveau supérieur bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
	15 : Il y a eu une tentative de déblocage des surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement bien que celles-ci ne puissent pas être prises en charge.
	16 : Il y a eu une tentative de déblocage de la communication PROFIsafe, bien que celle-ci ne soit pas prise en charge ou que la version du pilote PROFIsafe utilisée soit différente sur chacun des canaux de surveillance.
	18 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction PROFIsafe pour Basic Functions bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
	19 : Il y a eu une tentative de déblocage de la temporisation de suppression des impulsions lors d'un AER, bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
	27 : Il y a eu une tentative d'activation des basic Functions avec commande via TM54F, bien que celles-ci ne soient pas prises en charge.
	Voir aussi : r9771, r9871

Remède :

Valeur de défaut = 10, 11, 13, 14, 15, 16, 18, 19 :

- Vérifier l'éventuelle présence de défauts dans la fonction Safety entre les deux canaux de surveillance (F01655, F30655) et éventuellement procéder à un diagnostic pour les défauts concernés.
- Utiliser un Motor Module qui prend en charge la fonction souhaitée.
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de défaut = 33 :

- Désélectionner les surveillance de mouvement intégrées à l'entraînement sans sélection (p9601.5, p9801.5) et Sélectionner les fonctions de sécurité prises en charge (voir p9771/p9871),

ou :

- Utiliser un Motor Module qui prend en charge la fonction souhaitée.
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Remarque :

CU : Control Unit

AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract)

MM : Motor Module

SBC : Safe Brake Control (commande sûre de frein)

SI : Safety Integrated

SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN 60204)

STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

230662 **<Emplacement>Erreur de communication interne**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : ARRET2

Acquittement : POWER ON

Cause : Une erreur s'est produite dans la communication interne du module.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :

Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

230664 **<Emplacement>Défaut dans la phase de démarrage**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : ARRET2

Acquittement : POWER ON

Cause : Une erreur s'est produite dans la phase de démarrage.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :

Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

230665	<Emplacement>SI P2: Le système est défectueux
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Un défaut dans le système a été détecté avant le dernier démarrage ou pendant l'actuel. Un redémarrage (réinitialisation) a été effectué le cas échéant. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : 200000 hex, 400000 hex : - Défaut pendant le démarrage/fonctionnement actuel. 2 hex : - Les paramètres p9500 et p9300 sont différents (lorsque la signalisation Safety C30711 est affichée en même temps). Autres valeurs : - Défaut dans le système avant le dernier démarrage.
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Mise à niveau du firmware. - Contacter le service d'assistance téléphonique. Valeur de défaut = 2 : - Vérifier que les paramètres p9500 et p9300 sont égaux (lorsque la signalisation Safety C30711 est affichée en même temps). Valeur de défaut = 400000 hex : - S'assurer que la Control Unit est raccordée au Power Module.
230666	<Emplacement>SI Motion P2: Signal à 1 statique sur F-DI pour l'acquittement sûr
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un état logique 1 est présent pendant plus de 10 secondes au niveau de l'entrée F-DI paramétrée dans p10106. Si aucun acquittement n'a été effectué au niveau de la F-DI pour un acquittement sûr, un état logique 0 doit être présent de manière statique. Ceci empêche un acquittement sûr intempestif (ou la transmission du signal "Internal Event Acknowledge") en cas de rupture de fil ou de rebond de l'une des deux entrées TOR.
Remède :	Régler l'entrée TOR de sécurité (F-DI) sur l'état logique 0 (p10106). Remarque : F-DI : Failsafe Digital Input (Entrée TOR de sécurité)
230672	<Emplacement>SI P2: Logiciel de Control Unit incompatible
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Le logiciel de la Control Unit ne prend pas en charge la surveillance sûre de mouvement basée sur variateur. Remarque : Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Vérifier l'éventuelle présence de défauts dans la fonction Safety entre les deux canaux de surveillance (F01655, F30655) et éventuellement procéder à un diagnostic pour les défauts concernés.
- Utiliser une Control Unit qui prend en charge la fonction de surveillance sûre de mouvement.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Remarque :

SI : Safety Integrated

230674 **<Emplacement>SI Motion P2: Fonction Safety Integrated non prise en charge par télégramme PROFIsafe**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : POWER ON

Cause : La fonction de surveillance débloquée dans p9301 et p9801 n'est pas prise en charge par le télégramme PROFIsafe (p9811) actuellement paramétré.

Remarque :

Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI.

Valeur de défaut (r0949, interpréter bit par bit) :

Bit 24 = 1 :
La transmission de valeur limite SLS via PROFIsafe n'est pas prise en charge (p9301.24).

Bit 25 = 1 :
La transmission de position sûre via PROFIsafe n'est pas prise en charge (p9301.25).

Bit 26 = 1 :
La commutation des rapports de réduction via PROFIsafe n'est pas prise en charge (p9301.26).

Remède :

- Désactiver la fonction de surveillance incriminée (p9301, p9801).
- Régler le télégramme PROFIsafe approprié (p9811).

Remarque :

SI : Safety Integrated

SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre)

SP : Safe Position (Position sûre)

230680 **<Emplacement>SI Motion P2: Erreur de total de contrôle des surveillances sûres**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Le total de contrôle réel calculé par le Motor Module / Hydraulic Module et inscrit dans r9398 pour les paramètres relatifs à la sécurité ne coïncide pas avec le total de contrôle prescrit mémorisé dans p9399 lors de la dernière réception de la machine.

Des paramètres relatifs à la sécurité ont été modifiés ou il y a une erreur.

Remarque :

Ce défaut provoque un STOP A pouvant être acquitté.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

0 : Total de contrôle incorrect des paramètres SI relatifs à la surveillance de mouvement.

1 : Total de contrôle incorrect des paramètres SI relatifs l'affectation des composants.

- Remède :**
- Vérifier les paramètres relatifs à la sécurité et les corriger le cas échéant.
 - Régler le total de contrôle prescrit sur la valeur du total de contrôle réel.
 - Exécuter la fonction "Copier RAM vers ROM".
 - Exécuter un POWER ON, si des modifications de paramètres Safety Integrated nécessitant un POWER ON ont été effectuées.
 - Exécuter le test de réception.

230681 <Emplacement>SI Motion P1: Valeur de paramètre incorrecte

Valeur de signalisation : paramètre : %1, information complémentaire : %2

Objet entraînement : HLA_828

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Le paramètre ne peut pas être renseigné avec cette valeur.

Remarque :

Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

yyyyxxx déc : yyyy = informations complémentaires, xxxx = paramètre

yyyy = 0 :

aucune autre information existante.

xxxx = 9301 :

Le déblocage de la fonction "n < nx Hystérésis et filtrage" (p9301.16) n'est pas autorisé en combinaison avec la fonction "Fonctions étendues sans sélection" (p9801.5).

xxxx = 9301 et yyyy = 8 :

Le référencement via SCC (p9301.27 = 1) est débloquent sans déblocage de fonctions absolues de surveillance de mouvement (p9301.1 ou p9301.2).

xxxx = 9334 ou 9335 :

Les valeurs limites de SLP sont trop élevées en valeur absolue.

xxxx = 9801 et yyyy = 1 :

Si des surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2 = 1) et des fonctions de sécurité sans sélection (p9801.5 = 1) sont débloquentées, alors PROFIsafe (p9801.3 = 1) n'est pas possible.

xxxx = 9801 et yyyy = 2 :

Des fonctions étendues sans sélection (p9801.5 = 1) sont débloquentées sans déblocage de surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2).

xxxx = 9801 et yyyy = 5 :

La transmission de la valeur limite SLS via PROFIsafe (p9301.24) est débloquentée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9801 et yyyy = 6 :

La transmission de la position sûre via PROFIsafe (p9301.25) est débloquentée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9801 et yyyy = 7 :

La commutation sûre des rapports de réduction (p9301.26 = 1) est débloquentée sans déblocage de PROFIsafe.

Remède : Corriger le paramètre (le cas échéant, également sur l'autre canal de surveillance, p9601).
Remarque :
 Lorsque les valeurs pour les deux canaux de surveillance diffèrent, lancer la fonction de copie pour paramètres SI sur l'entraînement (p9700 = 57 hex).
 Pour xxxx = 9301 :
 Corriger les paramètres p9501.16 et p9301.16 ou désélectionner les fonctions étendues sans sélection (p9801.5).
 Pour xxxx = 9501 et yyyy = 8 :
 Bloquer le référencement via SCC (p9501.27 = 1) ou débloquer une fonction absolue de surveillance de mouvement (p9501.1 ou p9501.2).
 Pour xxxx = 9317 :
 Vérifier en outre p9316.0.
 Pour xxxx = 9334 ou 9335 :
 Réduire les valeurs limites de SLP en valeur absolue.
 Pour xxxx = 9801 :
 yyyy = 1 :
 Débloquer uniquement les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2 = 1) et les fonctions de sécurité sans sélection (p9801.5 = 1) ou uniquement PROFIsafe (p9801.3 = 1).
 yyyy = 2 :
 Débloquer les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2 = 1).
 yyyy = 5 :
 Pour la transmission de la valeur limite SLS via PROFIsafe (p9301.24 = 1), débloquer également PROFIsafe (p9801.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2 = 1).
 yyyy = 6 :
 Pour la position sûre via PROFIsafe (p9301.25 = 1), débloquer également PROFIsafe (p9801.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2 = 1).
 yyyy = 7 :
 Pour la commutation sûre des rapports de réduction (p9301.26 = 1), débloquer également PROFIsafe (p9801.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2 = 1).

230681 **<Emplacement>SI Motion P1: Valeur de paramètre incorrecte**

Valeur de signalisation : paramètre : %1, information complémentaire : %2

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Le paramètre ne peut pas être renseigné avec cette valeur.

Remarque :

Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

yyyyxxx déc : yyyy = informations complémentaires, xxxx = paramètre

yyyy = 0 :

aucune autre information existante.

xxxx = 9301 :

Le déblocage de la fonction "n < nx Hystérésis et filtrage" (p9301.16) n'est pas autorisé en combinaison avec la fonction "Fonctions étendues sans sélection" (p9801.5).

xxxx = 9301 et yyyy = 8 :

Le référencement via SCC (p9301.27 = 1) est débloquent sans déblocage de fonctions absolues de surveillance de mouvement (p9301.1 ou p9301.2).

xxxx = 9334 ou 9335 :

Les valeurs limites de SLP sont trop élevées en valeur absolue.

xxxx = 9385 :

Pour Safety Integrated sans capteur et moteur synchrone, effectuer le réglage p9385 = 4.

xxxx = 9801 et yyyy = 1 :

Si des surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2 = 1) et des fonctions de sécurité sans sélection (p9801.5 = 1) sont débloquentées, alors PROFIsafe (p9801.3 = 1) n'est pas possible.

xxxx = 9801 et yyyy = 2 :

Des fonctions étendues sans sélection (p9801.5 = 1) sont débloquentées sans déblocage de surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2).

xxxx = 9801 et yyyy = 3 :

Des F-DI intégrées sont débloquentées sans déblocage de surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2).

xxxx = 9801 et yyyy = 5 :

La transmission de la valeur limite SLS via PROFIsafe (p9301.24) est débloquentée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9801 et yyyy = 6 :

La transmission de la position sûre via PROFIsafe (p9301.25) est débloquentée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9801 et yyyy = 7 :

La commutation sûre des rapports de réduction (p9301.26 = 1) est débloquentée sans déblocage de PROFIsafe.

Remède : Corriger le paramètre (le cas échéant, également sur l'autre canal de surveillance, p9601).
Remarque :
Lorsque les valeurs pour les deux canaux de surveillance diffèrent, lancer la fonction de copie pour paramètres SI sur l'entraînement (p9700 = 57 hex).
Pour xxxx = 9301 :
Corriger les paramètres p9501.16 et p9301.16 ou désélectionner les fonctions étendues sans sélection (p9801.5).
Pour xxxx = 9501 et yyyy = 8 :
Bloquer le référencement via SCC (p9501.27 = 1) ou débloquer une fonction absolue de surveillance de mouvement (p9501.1 ou p9501.2).
Pour xxxx = 9317 :
Vérifier en outre p9316.0.
Pour xxxx = 9334 ou 9335 :
Réduire les valeurs limites de SLP en valeur absolue.
Pour xxxx = 9801 :
yyyy = 1 :
Débloquer uniquement les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2 = 1) et les fonctions de sécurité sans sélection (p9801.5 = 1) ou uniquement PROFIsafe (p9801.3 = 1).
yyyy = 2, 3 :
Débloquer les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2 = 1).
yyyy = 5 :
Pour la transmission de la valeur limite SLS via PROFIsafe (p9301.24 = 1), débloquer également PROFIsafe (p9801.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2 = 1).
yyyy = 6 :
Pour la position sûre via PROFIsafe (p9301.25 = 1), débloquer également PROFIsafe (p9801.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2 = 1).
yyyy = 7 :
Pour la commutation sûre des rapports de réduction (p9301.26 = 1), débloquer également PROFIsafe (p9801.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2 = 1).

230682	<Emplacement>SI Motion P2: Fonction de surveillance non prise en charge
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La fonction de surveillance débloquée dans p9301, p9501, p9601 ou p9801 n'est pas prise en charge par cette version du firmware. Remarque : Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 2 : Fonction de surveillance SCA non prise en charge (p9301.7 et p9301.8 ... 15). 3 : Fonction de surveillance Correction SLS non prise en charge (p9301.5). 6 : Déblocage de la synchronisation de mesure non pris en charge (p9301.3). 9 : Fonction de surveillance non prise en charge par le firmware ou bit de déblocage non utilisé. 12 : Le fonctionnement des fonctions de sécurité avec une commande de niveau supérieur (p. ex. SINUMERIK) n'est pas pris en charge par cette Control Unit. 30 : La version du firmware du Hydraulic Module est antérieure à la version de la Control Unit. 50 : La réduction des temps de commutation pour SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) n'est pas prise en charge.

Remède :

- Désactiver la fonction de surveillance incriminée (p9301, p9501, p9601, p9801).
- Mettre à niveau le firmware du Hydraulic Module.

Remarque :

SCA : Safe Cam (Came sûre) / SN : Safe software cams (Came logicielle sûre)

SI : Safety Integrated

SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre) / SG : Safely reduced speed (Vitesse réduite sûre)

Voir aussi : p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

230682	<Emplacement>SI Motion P2: Fonction de surveillance non prise en charge
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La fonction de surveillance débloquée dans p9301, p9501, p9601, p9801, p9307 ou p9507 n'est pas prise en charge par cette version du firmware.
	Remarque :
	Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI.
	Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
	1 : Fonction de surveillance SLP non prise en charge (p9301.1).
	2 : Fonction de surveillance SCA non prise en charge (p9301.7 et p9301.8 ... 15).
	3 : Fonction de surveillance Correction SLS non prise en charge (p9301.5).
	4 : Fonction de surveillance externe activation AER non prise en charge (p9301.4).
	5 : Fonction de surveillance F-DI dans PROFIsafe non prise en charge (p9301.30).
	6 : Déblocage de la synchronisation de mesure non pris en charge (p9301.3).
	9 : Fonction de surveillance non prise en charge par le firmware ou bit de déblocage non utilisé.
	12 : Le fonctionnement des fonctions de sécurité avec une commande de niveau supérieur (p. ex. SINUMERIK) n'est pas pris en charge par cette Control Unit.
	24 : Fonction de surveillance SDI non prise en charge.
	26 : Hystérésis et filtrage pour fonction de surveillance SSM sans capteur non pris en charge (p9301.16).
	27 : F-DI et F-DO intégrées ne sont pas prises en charge par ce matériel.
	30 : La version du firmware du Motor Module est antérieure à la version de la Control Unit.
	33 : Fonctions de sécurité sans sélection non prises en charge (p9601.5, p9801.5).
	34 : La position sûre via PROFIsafe n'est pas prise en charge par ce module.
	36 : Fonction "SS1E" non prise en charge.
	39 : La commutation des rapports de réduction n'est pas prise en charge par ce module ou par la version logicielle de CU/MM (p9501.26).
	44 : Le référencement via Safety Control Channel n'est pas pris en charge par ce module/cette version logicielle (p9501.27).
	50 : La réduction des temps de commutation pour SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) n'est pas prise en charge.
Remède :	- Désactiver la fonction de surveillance incriminée (p9301, p9501, p9601, p9801, p9307, p9507).
	- Mettre à niveau le firmware du Motor Module.
	Remarque :
	AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract)
	SCA : Safe Cam (Came sûre) / SN : Safe software cams (Came logicielle sûre)
	SDI : Safe Direction (Sens de déplacement sûr)
	SI : Safety Integrated
	SLP : Safely-Limited Position (Position limitée sûre) / SE : Safe software limit switches (Fin de course logiciel sûr)
	SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre) / SG : Safely reduced speed (Vitesse réduite sûre)
	SP : Safe Position (Position sûre)
	SS1E : Safe Stop 1 externe (Stop sûr 1 avec stop externe)
	Voir aussi : p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

230683	<Emplacement>SI Motion P2: Libération SOS/SLS manquante
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La fonction de sécurité de base "SOS/SLS" n'est pas débloquée dans p9301, bien que d'autres surveillances sûres soient débloquées. Remarque : Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI.
Remède :	Débloquer la fonction "SOS/SLS" (p9301.0) et exécuter un POWER ON. Remarque : SI : Safety Integrated SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre) / SG : Safely reduced speed (Vitesse réduite sûre) SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / SBH : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr) Voir aussi : p9301
230684	<Emplacement>SI Motion P2: Position limitée sûre Valeurs limites interverties
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Pour la fonction "Position limitée sûre" (SLP), p9334 contient une valeur inférieure à celle de p9335. Remarque : Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop SI. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 : Valeurs limites SLP1 interverties 2 : Valeurs limites SLP2 interverties Voir aussi : p9334, p9335
Remède :	- Corriger les valeurs limites inférieures et supérieures (p9335, p9334). - Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). Remarque : SI : Safety Integrated SLP : Safely-Limited Position (Position limitée sûre) / SE : Safe software limit switches (Fin de course logiciel sûr)
230685	<Emplacement>SI Motion P2: Vitesse limitée sûre Valeur limite trop élevée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La valeur limite de la fonction "Vitesse limitée sûre" (SLS) est supérieure à la vitesse correspondant à une fréquence limite du capteur de 500 kHz. Remarque : Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Vitesse maximale admise

Remède : Ajuster les valeurs limites pour SLS et exécuter un POWER ON.
Remarque :
 SI : Safety Integrated
 SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre) / SG : Safely reduced speed (Vitesse réduite sûre)
 Voir aussi : p9331

230688 <Emplacement>SI Motion P2: Synchronisation de la mesure non autorisée

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :
 - Le déblocage de la synchronisation de la mesure n'est pas autorisé pour un système à 1 capteur.
 - Le déblocage simultané de la synchronisation de la mesure et d'une fonction de surveillance avec référence absolue (SCA/SLP) n'est pas autorisé.
 - Le déblocage simultané de la synchronisation de la mesure et de la position sûre via PROFIsafe n'est pas admise.
Remarque :
 Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Remède :
 - Désactiver la fonction "Synchronisation de la mesure" ou paramétrer un système bi-capteur.
 - Désactiver la fonction "Synchronisation de la mesure" ou les fonctions de surveillance avec référence absolue (SCA/SLP) et exécuter un POWER ON.
 - Désélectionner la fonction "Synchronisation de la mesure" ou ne pas débloquent "position sûre via PROFIsafe".
Remarque :
 SCA : Safe Cam (Came sûre) / SN : Safe software cams (Came logicielle sûre)
 SI : Safety Integrated
 SLP : Safely-Limited Position (Position limitée sûre) / SE : Safe software limit switches (Fin de course logiciel sûr)
 SP : Safe Position (Position sûre)
 Voir aussi : p9501, p9526

230692 <Emplacement>SI Motion P2: Valeur de paramètre illicite sans capteur

Valeur de signalisation : paramètre : %1
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :
 Le paramètre ne peut pas être paramétré avec cette valeur lorsque les surveillances de mouvement dans p9306 sont paramétrées sans capteur.
Remarque :
 Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop SI.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Numéro du paramètre avec valeur incorrecte.
 Voir aussi : p9301
Remède :
 - Corriger le paramètre spécifié dans la valeur de défaut.
 - Le cas échéant, désactiver les fonctions de surveillance de mouvement sans capteur (p9306).
 Voir aussi : p9301, p9501

230693 <Emplacement>SI P2: Paramétrage Safety Integrated modifié Démarrage à chaud / POWER ON requis

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Des paramètres Safety Integrated ont été modifiés et ces modifications ne prennent effet qu'après un démarrage à chaud ou un POWER ON. Important : Tous les paramètres modifiés des fonctions de surveillance de mouvement ne prennent effet qu'après un démarrage à chaud ou un POWER ON. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Numéro du paramètre Safety Integrated dont la modification requiert un démarrage à chaud ou un POWER ON.
Remède :	- Exécuter un démarrage à chaud (p0009 = 30, p0976 = 2, 3). - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). Remarque : Avant d'exécuter le test de réception, un POWER ON doit être effectué pour tous les composants.

230700 <Emplacement>SI Motion P2: STOP A déclenché

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	L'entraînement est immobilisé par un STOP A (STO par le circuit de coupure de sécurité de la Control Unit). Causes possibles : - Demande d'arrêt de la Control Unit - STO non actif après le temps paramétré (p9357) suite à la sélection d'un stop pour test. - Réaction consécutive à la signalisation C30706 "SI Motion MM: SAM/SBR Limite dépassée". - Réaction consécutive à la signalisation C30714 "SI Motion MM: vitesse limitée sûre dépassée". - Réaction consécutive à la signalisation C30701 "SI Motion MM: STOP B déclenché". - Réaction consécutive à la signalisation C01715 "SI Motion CU: Position limitée sûre dépassée". - Réaction consécutive à la signalisation C30716 "SI Motion MM: Tolérance pour sens de déplacement sûr dépassée".
Remède :	- Supprimer la cause du défaut sur la Control Unit. - Vérifier la valeur dans p9357, le cas échéant augmenter la valeur. - Vérifier le circuit de coupure de la Control Unit (vérifier la communication DRIVE-CLiQ). - Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30706 en instance. - Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30714 en instance. - Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30701 en instance. - Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30715 en instance. - Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30716 en instance. - Remplacer le Motor Module ou le Power Module ou le Hydraulic Module. - Remplacer la CU. Cette signalisation peut être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe. Remarque : SAM : Safe Acceleration Monitor (Surveillance sûre de l'accélération) SBR : Safe Brake Ramp (Surveillance sûre de rampe de freinage) SI : Safety Integrated

230701 <Emplacement>SI Motion P2: STOP B déclenché

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT (ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	L'entraînement est immobilisé en STOP B (freinage suivant rampe ARR3). La conséquence à ce défaut est la génération de la signalisation C30700 "SI Motion MM: STOP A déclenché" après écoulement de la temporisation paramétrée dans p9356 ou sur dépassement du seuil de vitesse paramétré dans p9360. Causes possibles : - Demande d'arrêt de la Control Unit - Réaction consécutive à la signalisation C30714 "SI Motion MM: vitesse limitée sûre dépassée". - Réaction consécutive à la signalisation C30711 "SI Motion MM: Défaut dans un canal de surveillance". - Réaction consécutive à la signalisation C30707 "SI Motion MM: Tolérance pour arrêt de fonctionnement sûr dépassée". - Réaction consécutive à la signalisation C01715 "SI Motion CU: Position limitée sûre dépassée". - Réaction consécutive à la signalisation C30716 "SI Motion MM: Tolérance pour sens de déplacement sûr dépassée".
Remède :	- Supprimer la cause du défaut sur la Control Unit. - Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30714 en instance. - Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30711 en instance. - Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30707 en instance. - Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30715 en instance. - Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30716 en instance. Cette signalisation peut être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe. Remarque : SI : Safety Integrated

230706	<Emplacement>SI Motion P2: SAM/SBR Limite dépassée
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Fonctions de surveillance de mouvement avec capteur (p9306 = 0) : - Après engagement de STOP B (SS1) ou STOP C (SS2), la vitesse est sortie de la plage de tolérance réglée. L'entraînement est immobilisé par la signalisation C30700 "SI Motion MM: STOP A déclenché".
Remède :	Vérifier le comportement de freinage, adapter le cas échéant le paramétrage de la fonction "SAM" ou "SBR". Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante sans POWER ON : - Surveillances de mouvement intégrées : au moyen du Terminal Module 54F (TM54F) ou de PROFIsafe. Remarque : SAM : Safe Acceleration Monitor (Surveillance sûre de l'accélération) SBR : Safe Brake Ramp (Surveillance sûre de rampe de freinage) SI : Safety Integrated Voir aussi : p9348, p9381, p9382, p9383, p9548

230706	<Emplacement>SI Motion P2: SAM/SBR Limite dépassée
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	Fonctions de surveillance de mouvement avec capteur (p9306 = 0) ou sans capteur avec surveillance de l'accélération paramétrée (SAM, p9306 = 3) : - Après engagement de STOP B (SS1) ou STOP C (SS2), la vitesse est sortie de la plage de tolérance réglée. Fonctions de surveillance de mouvement sans capteur avec surveillance de rampe de freinage paramétrée (SBR, p9306 = 1) : - Après engagement de STOP B (SS1) ou commutation SLS sur le cran de vitesse plus faible, la vitesse est sortie de la plage de tolérance réglée. L'entraînement est immobilisé par la signalisation C30700 "SI Motion MM: STOP A déclenché".
Remède :	Vérifier le comportement de freinage, adapter le cas échéant le paramétrage de la fonction "SAM" ou "SBR". Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante sans POWER ON : - Surveillances de mouvement intégrées : au moyen du Terminal Module 54F (TM54F) ou de PROFIsafe. Remarque : SAM : Safe Acceleration Monitor (Surveillance sûre de l'accélération) SBR : Safe Brake Ramp (Surveillance sûre de rampe de freinage) SI : Safety Integrated Voir aussi : p9348, p9381, p9382, p9383, p9548

230707	<Emplacement>SI Motion P2: Tolérance pour arrêt de fonctionnement sûr dépassée
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La position réelle s'est écartée de la position de consigne d'une distance supérieure à la tolérance d'immobilisation. L'entraînement est immobilisé par la signalisation C30701 "SI Motion MM: STOP B déclenché".
Remède :	- Vérifier s'il y a d'autres défauts Safety Integrated, et effectuer le cas échéant le diagnostic des défauts détectés. - Vérifier si la tolérance d'immobilisation est compatible avec la précision et la dynamique de régulation de l'axe. Cette signalisation peut être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe. Remarque : SI : Safety Integrated SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / SBH : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr) Voir aussi : p9530

230708	<Emplacement>SI Motion P2: STOP C déclenché
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	STOP2
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	L'entraînement est immobilisé en STOP C (freinage suivant rampe ARR3). Après écoulement du délai paramétré, "Arrêt de fonctionnement sûr" (SOS) est activé. Causes possibles : - Demande d'arrêt par la commande de niveau supérieur - Réaction consécutive à la signalisation C30714 "SI Motion MM: vitesse limitée sûre dépassée". - Réaction consécutive à la signalisation C01715 "SI Motion CU: Position limitée sûre dépassée". - Réaction consécutive à la signalisation C30716 "SI Motion MM: Tolérance pour sens de déplacement sûr dépassée". Voir aussi : p9552 (SI Motion Tmp de transition de STOP C à SOS (AFS) (Control Unit))

Remède :

- Supprimer la cause du défaut au niveau de la commande.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30714, C30715, C30716 en instance.

Cette signalisation peut être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.

Remarque :

SI : Safety Integrated

SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / SBH : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)

230709 **<Emplacement>SI Motion P2: STOP D déclenché**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : L'entraînement est immobilisé par un STOP D (freinage sur la trajectoire).
Après écoulement du délai paramétré, "Arrêt de fonctionnement sûr" (SOS) est activé.
Causes possibles :

- Demande d'arrêt de la Control Unit
- Réaction consécutive à la signalisation C30714 "SI Motion MM: vitesse limitée sûre dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C01715 "SI Motion CU: Position limitée sûre dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C30716 "SI Motion MM: Tolérance pour sens de déplacement sûr dépassée".

Voir aussi : p9353, p9553

Remède :

- Supprimer la cause du défaut au niveau de la commande.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30714, C30715, C30716 en instance.

Cette signalisation peut être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.

Remarque :

SI : Safety Integrated

SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / SBH : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)

230710 **<Emplacement>SI Motion P2: STOP E généré**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : L'entraînement est immobilisé par un STOP E (mouvement de retrait).
Après écoulement du délai paramétré, "Arrêt de fonctionnement sûr" (SOS) est activé.
Causes possibles :

- Demande d'arrêt par la commande de niveau supérieur
- Réaction consécutive à la signalisation C30714 "SI Motion MM: vitesse limitée sûre dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C01715 "SI Motion CU: Position limitée sûre dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C30716 "SI Motion MM: Tolérance pour sens de déplacement sûr dépassée".

Voir aussi : p9354, p9554

Remède :

- Supprimer la cause du défaut au niveau de la commande.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30714, C30715, C30716 en instance.

Cette signalisation peut être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.

Remarque :

SI : Safety Integrated

SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / SBH : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)

230711 **<Emplacement>SI Motion P2: Défaut dans un canal de surveillance**

Valeur de
signalisation : %1

Objet
entraînement : HLA_828

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :

Lors de la comparaison croisée des deux canaux de surveillance, l'entraînement a constaté une divergence entre les données d'entrée ou les résultats de surveillance et a déclenché un STOP F. Une des surveillances ne fonctionne plus de façon fiable, c'est-à-dire qu'un fonctionnement sûr n'est plus assuré.

Si une fonction de surveillance au moins est active, la signalisation C30701 "SI Motion: STOP B déclenché" est générée après écoulement de la temporisation paramétrée. La signalisation se déclenche avec la valeur de signalisation 1031 lors de l'échange de matériel d'un Sensor Module.

Les valeurs de signalisation décrites ci-après peuvent également survenir dans les cas suivants, lorsque la cause nommée explicitement ne s'applique pas :

- Temps de cycle paramétrés différemment (p9500/p9300, p9511/p9311)
- Temps de cycle trop rapides (p9500/p9300, p9511/p9311)
- Erreur de synchronisation

Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :

0 ... 999:

Numéro du paramètre ayant fait l'objet d'une comparaison croisée et généré cette signalisation.

La signification des valeurs de signalisation est décrite dans la signalisation Safety C01711 de la Control Unit.

1000 : Timer de contrôle écoulé. Les modifications de signaux sont trop nombreuses aux entrées de sécurité.

1001 : Erreur init. timer de contrôle.

1002:

Assentiment utilisateur différent après écoulement du temporisateur.

L'assentiment utilisateur n'est pas cohérent. L'état de l'assentiment utilisateur est différent dans les deux canaux de surveillance après l'écoulement d'une période de 4 s.

1003 : Tolérance de référence dépassée. Si l'assentiment utilisateur est activé, la différence entre le point de référence redéterminé après le démarrage (codeur absolu) ou la prise de référence (système de mesure à intervalles codés ou incrémental) et la position réelle sûre (valeur enregistrée + distance de déplacement) est supérieure à la tolérance de référence (p9344). Dans ce cas, l'assentiment utilisateur est désactivé.

1004:

Erreur de plausibilité de l'assentiment utilisateur.

1. L'assentiment utilisateur était déjà activé et l'activation a été redéclenchée. Dans ce cas, l'assentiment utilisateur est désactivé.

2. L'assentiment utilisateur a été activé alors que l'axe n'était pas encore référencé.

1005: STO déjà actif lors de la sélection du stop pour test.

1011 : Etat test réception différent entre canaux de surveillance.

1012 : Défaut plausibilité val. réelle capteur.

1015 : Le temps de commutation du réducteur (bit 27 dans le télégramme PROFIsafe) dépasse 2 min.

1020 : Panne de la communication cyclique entre canaux de surveillance.

1021 : Panne de la communication cyclique entre canal de surveillance et Sensor Module.

1023 : Erreur lors des tests d'efficacité dans le capteur DRIVE-CLiQ.

1024 : Erreur de signe de vie pour capteur HTL/TTL.

1030 : Défaut capteur détecté par l'autre canal de surveillance

1031 : Transfert de données incorrect entre canal de surveillance et Sensor Module (p9526/p9326).

1045 : CRC de la position d'immobilisation incorrect.

5000 ... 5140:

Valeurs de signalisation PROFIsafe

Pour ces valeurs de signalisation, des signaux de commande de sécurité (Failsafe Values) sont transmis aux fonctions de sécurité.

La signification des valeurs de signalisation est décrite dans la signalisation Safety C01711 de la Control Unit.

6000 ... 6166:

Valeurs de signalisation PROFIsafe (pilote PROFIsafe pour PROFIBUS DP V1/V2 et PROFINET).

Pour ces valeurs de signalisation, des signaux de commande de sécurité (Failsafe Values) sont transmis aux fonctions de sécurité.

La signification des valeurs de signalisation est décrite dans le défaut Safety F01611 de la Control Unit.

7000 ... 7002:

Valeurs de signalisation de la fonction "Position sûre via PROFIsafe".

Voir aussi : p9555, r9725

Remède :

Valeur de signalisation = 1002 :

- Effectuer un acquittement sûr, activer l'assentiment utilisateur simultanément (en l'espace de 4 s) sur les deux canaux de surveillance.

Valeur de signalisation = 1003 :

- Contrôler la mécanique de l'axe. Le cas échéant, l'axe a été déplacé à l'état hors tension et la dernière position réelle enregistrée ne correspond plus à la nouvelle position réelle au démarrage suivant.

- Augmenter la tolérance pour la comparaison des mesures lors de la prise de référence (p9344).

Contrôler ensuite les mesures, effectuer un POWER ON et réactiver l'assentiment utilisateur.

Valeur de signalisation = 1004 :

Pour 1 : Effectuer un acquittement sûr. Réactiver l'assentiment utilisateur.

Pour 2 : Effectuer un acquittement sûr. Activer l'assentiment utilisateur seulement une fois l'axe référencé.

Valeur de signalisation = 1005 :

- Vérification des conditions pour la désélection de STO.

Valeur de signalisation = 1012 :

- Mettre à niveau la version du firmware du Sensor Module vers une version plus récente.

- Pour un système à un capteur : vérifier la concordance des paramètres de capteur (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).

- Pour les systèmes à 1 ou 2 capteurs : pour copier correctement les paramètres de capteur de p04xx, p9700 = 46 et p9701 = 172 doivent être réglés.

- Pour les capteurs DQI : le cas échéant, mettre à niveau le firmware de la Control Unit sur une version pour laquelle le capteur DQI est validé.

- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.

- Exécuter un POWER ON pour tous les composants (mise hors/sous tension) ou un démarrage à chaud (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

- Remplacer le matériel.

Valeur de signalisation = 1024 :

- Vérifier la liaison de communication.

- Régler des temps de cycle de surveillance supérieurs (p9500, p9511).

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

- Remplacer le matériel.

Valeur de signalisation = 1030 :

- Vérifier le raccordement du capteur.

- Le cas échéant, remplacer le capteur.

Valeur de signalisation = 1031 :

Lors du remplacement d'un Sensor Module, procéder comme suit :

- Démarrer la fonction de copie pour Node-Identifiant sur l'entraînement (p9700 = 1D hex).

- Confirmer le CRC matériel sur l'entraînement (p9701 = EC hex).

- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1).

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

De manière générale :

- Vérifier le raccordement du capteur.

- Le cas échéant, remplacer le capteur.

Valeur de signalisation = 6000 ... 6999 :

- La signification des valeurs de signalisation est décrite dans le défaut Safety F01611 de la Control Unit.

Autres valeurs de signalisation :

- La signification des différentes valeurs de signalisation est décrite dans la signalisation Safety C01711.

Remarque :

Cette signalisation peut être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.

Voir aussi : p9300, p9500

230711

<Emplacement>SI Motion P2: Défaut dans un canal de surveillance

Valeur de
signalisation :

%1

Objet SERVO_828, SERVO_COMBI
entraînement :
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :

Lors de la comparaison croisée des deux canaux de surveillance, l'entraînement a constaté une divergence entre les données d'entrée ou les résultats de surveillance et a déclenché un STOP F. Une des surveillances ne fonctionne plus de façon fiable, c'est-à-dire qu'un fonctionnement sûr n'est plus assuré.

Si une fonction de surveillance au moins est active, la signalisation C30701 "SI Motion: STOP B déclenché" est générée après écoulement de la temporisation paramétrée. La signalisation se déclenche avec la valeur de signalisation 1031 lors de l'échange de matériel d'un Sensor Module.

Les valeurs de signalisation décrites ci-après peuvent également survenir dans les cas suivants, lorsque la cause nommée explicitement ne s'applique pas :

- Temps de cycle paramétrés différemment (p9500/p9300, p9511/p9311)
- Types d'axes paramétrés différemment (p9502/p9302)
- Temps de cycle trop rapides (p9500/p9300, p9511/p9311)
- Erreur de synchronisation

Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :

0 ... 999:

Numéro du paramètre ayant fait l'objet d'une comparaison croisée et généré cette signalisation.

La signification des valeurs de signalisation est décrite dans la signalisation Safety C01711 de la Control Unit.

1000 : Timer de contrôle écoulé. Les modifications de signaux sont trop nombreuses aux entrées de sécurité.

1001 : Erreur init. timer de contrôle.

1002:

Assentiment utilisateur différent après écoulement du temporisateur.

L'assentiment utilisateur n'est pas cohérent. L'état de l'assentiment utilisateur est différent dans les deux canaux de surveillance après l'écoulement d'une période de 4 s.

1003 : Tolérance de référence dépassée. Si l'assentiment utilisateur est activé, la différence entre le point de référence redéterminé après le démarrage (codeur absolu) ou la prise de référence (système de mesure à intervalles codés ou incrémental) et la position réelle sûre (valeur enregistrée + distance de déplacement) est supérieure à la tolérance de référence (p9344). Dans ce cas, l'assentiment utilisateur est désactivé.

1004:

Erreur de plausibilité de l'assentiment utilisateur.

1. L'assentiment utilisateur était déjà activé et l'activation a été redéclenchée. Dans ce cas, l'assentiment utilisateur est désactivé.

2. L'assentiment utilisateur a été activé alors que l'axe n'était pas encore référencé.

1005:

- Pour surveillances sûres de mouvement sans capteur : impulsions déjà supprimées lors de la sélection du stop pour test.

- Pour surveillances sûres de mouvement avec capteur : STO déjà actif lors de la sélection du stop pour test.

1011 : Etat test réception différent entre canaux de surveillance.

1012 : Défaut plausibilité val. réelle capteur.

1015 : Le temps de commutation du réducteur (bit 27 dans le télégramme PROFIsafe) dépasse 2 min.

1020 : Panne de la communication cyclique entre canaux de surveillance.

1021 : Panne de la communication cyclique entre canal de surveillance et Sensor Module.

1023 : Erreur lors des tests d'efficacité dans le capteur DRIVE-CLiQ.

1024 : Erreur de signe de vie pour capteur HTL/TTL.

1030 : Défaut capteur détecté par l'autre canal de surveillance

1031 : Transfert de données incorrect entre canal de surveillance et Sensor Module (p9526/p9326).

1040 : Impulsions supprimées lorsque les fonctions de surveillance sans capteur sont actives.

1041 : Valeur absolue de courant trop faible (sans capteur).

1042 : Erreur de plausibilité courant/tension.

1043 : Trop d'actions d'accélération.

1044 : Erreur de plausibilité Mesures de courant.

1045 : CRC de la position d'immobilisation incorrect.

5000 ... 5140:

Valeurs de signalisation PROFIsafe

Pour ces valeurs de signalisation, des signaux de commande de sécurité (Failsafe Values) sont transmis aux fonctions de sécurité.

La signification des valeurs de signalisation est décrite dans la signalisation Safety C01711 de la Control Unit.

6000 ... 6166:

Valeurs de signalisation PROFIsafe (pilote PROFIsafe pour PROFIBUS DP V1/V2 et PROFINET).

Pour ces valeurs de signalisation, des signaux de commande de sécurité (Failsafe Values) sont transmis aux fonctions de sécurité.

La signification des valeurs de signalisation est décrite dans le défaut Safety F01611 de la Control Unit.

7000 ... 7002:

Valeurs de signalisation de la fonction "Position sûre via PROFIsafe".

Voir aussi : p9555, r9725

Remède :

Valeur de signalisation = 1002 :

- Effectuer un acquittement sûr, activer l'assentiment utilisateur simultanément (en l'espace de 4 s) sur les deux canaux de surveillance.

Valeur de signalisation = 1003 :

- Contrôler la mécanique de l'axe. Le cas échéant, l'axe a été déplacé à l'état hors tension et la dernière position réelle enregistrée ne correspond plus à la nouvelle position réelle au démarrage suivant.

- Augmenter la tolérance pour la comparaison des mesures lors de la prise de référence (p9344).

Contrôler ensuite les mesures, effectuer un POWER ON et réactiver l'assentiment utilisateur.

Valeur de signalisation = 1004 :

Pour 1 : Effectuer un acquittement sûr. Réactiver l'assentiment utilisateur.

Pour 2 : Effectuer un acquittement sûr. Activer l'assentiment utilisateur seulement une fois l'axe référencé.

Valeur de signalisation = 1005 :

- Pour les surveillances sûres de mouvement sans capteur : vérification des conditions pour le déblocage des impulsions.
- Pour les surveillances sûres de mouvement avec capteur : vérification des conditions pour la désélection de STO.

Remarque :

Pour un Power Module, le stop pour test doit toujours être exécuté lors du déblocage des impulsions (que ce soit avec ou sans capteur).

Valeur de signalisation = 1012 :

- Mettre à niveau la version du firmware du Sensor Module vers une version plus récente.
- Pour un système à un capteur : vérifier la concordance des paramètres de capteur (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- Pour les systèmes à 1 ou 2 capteurs : pour copier correctement les paramètres de capteur de p04xx, p9700 = 46 et p9701 = 172 doivent être réglés.
- Pour les capteurs DQI : le cas échéant, mettre à niveau le firmware de la Control Unit sur une version pour laquelle le capteur DQI est validé.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Exécuter un POWER ON pour tous les composants (mise hors/sous tension) ou un démarrage à chaud (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Remplacer le matériel.

Valeur de signalisation = 1024 :

- Vérifier la liaison de communication.
- Régler des temps de cycle de surveillance supérieurs (p9500, p9511).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Remplacer le matériel.

Valeur de signalisation = 1030 :

- Vérifier le raccordement du capteur.
- Le cas échéant, remplacer le capteur.

Valeur de signalisation = 1031 :

Lors du remplacement d'un Sensor Module, procéder comme suit :

- Démarrer la fonction de copie pour Node-Identifier sur l'entraînement (p9700 = 1D hex).
- Confirmer le CRC matériel sur l'entraînement (p9701 = EC hex).
- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

De manière générale :

- Vérifier le raccordement du capteur.
- Le cas échéant, remplacer le capteur.

Valeur de signalisation = 1040 :

- Désactiver fonctions de surveillance sans capteur, désactiver puis réactiver STO.
- Lorsque la fonction de surveillance "SLS" est active, transmettre un déblocage des impulsions en l'espace de 5 s après la désélection de STO.

Valeur de signalisation = 6000 ... 6999 :

- La signification des valeurs de signalisation est décrite dans le défaut Safety F01611 de la Control Unit.

Autres valeurs de signalisation :

- La signification des différentes valeurs de signalisation est décrite dans la signalisation Safety C01711.

Remarque :

Cette signalisation peut être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.

Voir aussi : p9300, p9500

230712	<Emplacement>SI Motion P2: Défaut lors du traitement E/S de sécurité (F-IO)
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Lors de la comparaison croisée des deux canaux de surveillance, l'entraînement a constaté une divergence entre les paramètres ou les résultats du traitement E/S de sécurité (F-IO) et a déclenché un STOP F. Une des surveillances ne fonctionne plus de façon fiable, c'est-à-dire qu'un fonctionnement sûr n'est plus assuré. La signalisation Safety C30711 avec la valeur de signalisation 0 est affichée de plus en raison d'un STOP F. Si au moins une fonction de surveillance est active, la signalisation Safety C30701 "SI Motion: STOP B déclenché" est générée après écoulement de la temporisation paramétrée. Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) : Numéro du paramètre ayant fait l'objet d'une comparaison croisée et généré cette signalisation. Voir la description des valeurs de signalisation pour la signalisation Safety C01712.
Remède :	- Vérifier le paramétrage des paramètres concernés et les corriger, le cas échéant. - Assurer l'égalité par la copie des données SI sur le deuxième canal, puis effectuer un test de réception. - Contrôler l'égalité des temps de cycle de surveillance (p9500, p9300). Remarque : Cette signalisation peut être acquittée via F-DI ou PROFIsafe. Voir aussi : p9300, p9500
230714	<Emplacement>SI Motion P2: Vitesse limitée sûre dépassée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	L'entraînement s'est déplacé à une vitesse supérieure à la limite spécifiée (p9331). L'entraînement est immobilisé selon la réaction sur stop configurée (p9363). Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) : 100 : SLS1 dépassée 200 : SLS2 dépassée 300 : SLS3 dépassée 400 : SLS4 dépassée 1000 : Fréquence limite de capteur dépassée.
Remède :	- Vérifier le programme de déplacement sur la commande. - Vérifier les limites de la fonction "SLS" et les adapter si nécessaire (p9331). Remarque : Cette signalisation peut être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe. SI : Safety Integrated SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre) / SG : Safely reduced speed (Vitesse réduite sûre) Voir aussi : p9331, p9363

230715 <Emplacement>SI Motion P2: Position limitée sûre dépassée

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : L'axe a dépassé une position paramétrée surveillée par la fonction "SLP".
 Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :
 10 : SLP1 non respecté.
 20 : SLP2 non respecté.

Remède :

- Vérifier le programme de déplacement sur la commande.
- Vérifier les limites de la fonction "SLP" et les adapter si nécessaire (p9534, p9535).

Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :

- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine

Remarque :

SI : Safety Integrated

SLP : Safely-Limited Position (Position limitée sûre) / SE : Safe software limit switches (Fin de course logiciel sûr)

Voir aussi : p9334, p9335

230716 <Emplacement>SI Motion P2: Tolérance pour sens de déplacement sûr dépassée

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La tolérance pour la fonction "Sens de déplacement sûr" a été dépassée. L'entraînement est immobilisé selon la réaction sur stop configurée (p9366).
 Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :
 0 : La tolérance pour la fonction "Sens de déplacement sûr positif" a été dépassée.
 1 : La tolérance pour la fonction "Sens de déplacement sûr négatif" a été dépassée.

Remède :

- Vérifier le programme de déplacement sur la commande.
- Vérifier la tolérance pour la fonction "SDI" et l'adapter si nécessaire (p9364).

Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :

- Désélectionner puis re-sélectionner la fonction "SDI".
- Effectuer un acquittement sûr via F-DI ou PROFIsafe.

Remarque :

SDI : Safe Direction (Sens de déplacement sûr)

SI : Safety Integrated

Voir aussi : p9364, p9365, p9366

230730 <Emplacement>SI Motion P2: Taux de référence pour vitesse limitée sûre dynamique non valide

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	Le taux de référence transmis est négatif. Un taux de référence est utilisé pour la formation d'une valeur limite de vitesse référencée sur la base de la grandeur de référence "Valeur limite de vitesse SLS1" (p9331[0]). L'entraînement est immobilisé selon la réaction sur stop configurée (p9363[0]). Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) : Taux de référence demandé non valide.
Remède :	Corriger la donnée d'entrée S_SLS_LIMIT_REEL dans le télégramme PROFIsafe. Cette signalisation peut être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe. Remarque : SI : Safety Integrated SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre)

230788	<Emplacement>Stop pour test automatique: attente désélection STO via SMM
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La fonction STO est sélectionnée via Safety Integrated Extended Functions ou une signalisation Safety Integrated est présente qui a déclenché le STO. Le stop pour test automatique n'a pas pu être encore exécuté depuis le démarrage. Une fois STO désélectionné, le stop pour test automatique est effectué.
Remède :	- Désélectionner STO via Safety Integrated Extended Functions. - Eliminer la cause pour la signalisation Safety Integrated présente et acquitter le défaut.

230797	<Emplacement>SI Motion P2: Axe sans référencement sûr
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La position d'immobilisation mise en mémoire avant la coupure ne coïncide pas avec la position réelle constatée à la mise en marche. Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) : 1 : axe non référencé comme sûr. 2 : il manque l'assentiment de l'utilisateur.
Remède :	Si un référencement sûr n'est pas possible, l'utilisateur doit donner son assentiment pour la nouvelle position via une touche logicielle. La position est ainsi déclarée sûre. Remarque : SI : Safety Integrated

230798	<Emplacement>SI Motion P2: Stop pour test en cours
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Le stop pour test est actif.

Remède : Non nécessaire.
 La signalisation est supprimée à la fin du stop pour test.
 Remarque :
 SI : Safety Integrated

230799 <Emplacement>SI Motion P2: Mode test de réception actif

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)
Cause : Le mode test de réception est actif.
 Cela signifie que :
 - La limitation de consigne de vitesse est désactivée (r9733).
 - Les fins de course standard sont désactivés pendant le test de réception de la fonction SLP (avec PoS en interne, sinon via r10234).
Remède : Non nécessaire.
 La signalisation est supprimée en quittant le mode de test de réception.
 Remarque :
 SI : Safety Integrated
 SLP : Safely-Limited Position (Position limitée sûre)

230800 <Emplacement>Partie puissance: Signalisation groupée

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : NEANT
Cause : La partie puissance a détecté au moins une erreur.
Remède : Effectuer une évaluation des autres signalisations actuellement présentes.

230801 <Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la partie puissance concernée est perturbée.
 La charge du temps de calcul est peut-être trop élevée.
 Cause du défaut :
 10 (= 0A hex) :
 Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

- Remède :**
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
 - Supprimer les composants DRIVE-CLiQ non requis.
 - Désactiver les fonctions non requises.
 - Le cas échéant, augmenter les périodes d'échantillonnage (p0112, p0115).
 - Remplacer le composant concerné.

230802 **<Emplacement>Partie puissance: Dépassement de la tranche de temps**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Un dépassement de la tranche de temps s'est produit.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 xx : numéro de tranche de temps xx
Remède : - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
 - Mise à niveau du firmware.
 - Contacter le service d'assistance téléphonique.

230804 **<Emplacement>Partie puissance: CRC**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1)
 Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3)
 Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Une erreur CRC s'est produite dans la partie puissance.
Remède : - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
 - Mise à niveau du firmware.
 - Contacter le service d'assistance téléphonique.

230805 **<Emplacement>Partie puissance: Total de contrôle EEPROM incorrect**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Les données de paramétrage internes sont corrompues
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 01 : Erreur d'accès à l'EEPROM.
 02 : Le nombre de blocs dans l'EEPROM est trop élevé.
Remède : Remplacer la carte.

230809 **<Emplacement>Partie puissance: Information de commutation non valide**
Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Pour bloc de commande 3P :
Le dernier mot d'état de commutation dans le télégramme de consigne est reconnu à l'identificateur de fin. Un tel identificateur de fin est introuvable.

Remède :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

230810 **<Emplacement>Partie puissance: Temporisateur Watchdog**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Au démarrage, on a détecté que la cause de la réinitialisation précédente était un débordement du délai du chien de garde de SAC.

Remède :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

230820 **<Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Télégramme perturbé**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la partie puissance concernée est perturbée. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 7 (= 07 hex) : Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un. 8 (= 08 hex) : Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

230835	<Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraîné :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la partie puissance concernée est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées. Cause du défaut : 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON. - Remplacer le composant concerné. Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

230836	<Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la partie puissance concernée est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées. Cause du défaut : 65 (= 41 hex) : Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

230837	<Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Composant défectueux
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu. Cause du défaut : 32 (= 20 hex) : Erreur dans l'en-tête du télégramme. 35 (= 23 hex) : Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 66 (= 42 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 67 (= 43 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904). - Remplacer le composant concerné.

230840	<Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Défaut en-dessous du seuil de signalisation
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	Un défaut DRIVE-CLiQ en-dessous du seuil de signalisation est survenu. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 7 (= 07 hex) : Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un. 8 (= 08 hex) : Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 10 (= 0A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1. 11 (= 0B hex) : Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 32 (= 20 hex) : Erreur dans l'en-tête du télégramme. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 35 (= 23 hex) : Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 65 (= 41 hex) : Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi. 66 (= 42 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 67 (= 43 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

230845	<Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
signalisation :	

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la partie puissance concernée est perturbée.
Cause du défaut :
11 (= 0B hex) :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

230850 <Emplacement>Partie puissance: Erreur logicielle interne

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET1 (ARRET2, NEANT)
Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : POWER ON

Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite dans la partie puissance.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : - Remplacer la partie puissance.
- Mettre à niveau le firmware dans la partie puissance le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

230851 <Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la partie puissance concernée avec la Control Unit est perturbée.
Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit.
Cause du défaut :
10 (= 0A hex) :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Mettre à niveau le firmware du composant concerné.

230853	<Emplacement>Partie puissance: Erreur de signe de vie des données cycliques
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La partie puissance a constaté que les télégrammes de consigne cycliques de la Control Unit n'ont pas été mis à jour à temps. Au moins deux erreurs de signe de vie se sont produites en l'espace du temps paramétré dans p7788.
Remède :	- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Réduire la taille de la fenêtre de temps pour la surveillance (p7788).

230860	<Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ (CU): Erreur télégramme
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la partie puissance concernée avec la Control Unit est perturbée. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 17 (= 11 hex) : Erreur CRC et le télégramme reçu est en avance. 18 (= 12 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 19 (= 13 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 20 (= 14 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 21 (= 15 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 22 (= 16 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 25 (= 19 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

230875	<Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ (CU): Coupure de la tension d'alimentation
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation. Cause du défaut : 9 (= 09 hex) : La tension d'alimentation du composant est coupée. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Contrôler le câblage de la tension d'alimentation du composant DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact...). - Contrôler le dimensionnement de l'alimentation du composant DRIVE-CLiQ.

230885 <Emplacement>Partie puissance CU DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la partie puissance concernée avec la Control Unit est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées. Cause du défaut : 26 (= 1A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 98 (= 62 hex) : Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Vérifier la tension d'alimentation du composant concerné. - Exécuter un POWER ON. - Remplacer le composant concerné. Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

230886 <Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la partie puissance concernée avec la Control Unit est perturbée.
 Les données n'ont pas pu être envoyées.
 Cause du défaut :
 65 (= 41 hex) :
 Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

230887 **<Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ (CU): Composant défectueux**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ (partie puissance) concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
 Cause du défaut :
 32 (= 20 hex) :
 Erreur dans l'en-tête du télégramme.
 35 (= 23 hex) :
 Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 66 (= 42 hex) :
 Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 67 (= 43 hex) :
 Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 96 (= 60 hex) :
 La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation.
 97 (= 61 hex) :
 La transmission des caractéristiques dure trop longtemps.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

230895 **<Emplacement>Partie puissance CU DRIVE-CLiQ (CU): Transmission de données cyclique en alternance perturbée**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
 Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
 Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la partie puissance concernée avec la Control Unit est perturbée.
Cause du défaut :
11 (= 0B hex) :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

230896 **<Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ (CU): Propriétés de composant incohérentes**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Les propriétés du composant DRIVE-CLiQ (partie puissance) indiqué par la valeur de défaut ont été modifiées par rapport à celles de démarrage et ne sont plus compatibles. Le remplacement d'un câble DRIVE-CLiQ ou composant DRIVE-CLiQ est peut-être à l'origine de l'erreur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de composant.

Remède : - Exécuter un POWER ON.
- Si l'on remplace un composant, utiliser un type de composant similaire et si possible ayant la même version de firmware.
- Si l'on remplace des câbles, utiliser dans la mesure du possible des câbles de même longueur (tenir compte de la longueur maximale des câbles).

230899 **<Emplacement>Partie puissance: Défaut inconnu**

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, STOP2)
Hla: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Un défaut s'est produit sur la partie puissance et n'a pas pu être interprété par le firmware de la CU.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du défaut.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de ce nouveau défaut.

Remède : - Remplacer le firmware de la partie puissance par un firmware plus ancien (r0128).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

230903 **<Emplacement>Partie puissance: Une erreur bus I2C s'est produite**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2)
 Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication avec un EEPROM ou un CAN est perturbée.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 80000000 hex :
 - Erreur logicielle interne.
 00000001 hex ... 0000FFFF hex :
 - Erreur de carte.

Remède : Valeur de défaut = 80000000 hex :
 - Mise à niveau du firmware.
 Valeur de défaut = 00000001 hex ... 0000FFFF hex :
 - Remplacer la carte.

230907 <Emplacement>Partie puissance: Echec de la configuration de FPGA

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
 Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite dans la partie puissance lors de l'initialisation.

Remède : - Mettre à niveau le firmware dans la partie puissance le cas échéant.
 - Remplacer la partie puissance.
 - Contacter le service d'assistance téléphonique.

230919 <Emplacement>Partie puissance: Défaillance de la surveillance de température

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Une des surveillances de température dans la partie puissance est défailante.
 Le fonctionnement sans erreur du syst. d'entraînement n'est plus assuré.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 Bit 0 : La sonde 1 pour la température du compartiment intérieur ne peut plus être évaluée.
 Bit 1 : La sonde 2 pour la température du compartiment intérieur ne peut plus être évaluée.

Remède : Remplacer immédiatement la partie puissance.

230920 <Emplacement>Partie puissance: Défaut sonde thermométrique

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 1 : Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY : R > 1630 ohms, PT100 : R > 375 ohms).
 2 : Résistance mesurée trop faible (CTP : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms, PT100 : R < 30 ohms).
 Remarque :
 Une sonde thermométrique est connectée aux bornes suivantes :
 - Forme de construction "Booksize" : X21.1/.2 ou X22.1/.2
 - Forme de construction "Châssis" : X41.4/.3
 Des informations sur les sondes thermométriques figurent entre autres dans la documentation suivante :
 SINAMICS S120 Description fonctionnelle Fonctions d'entraînement

Remède : - Vérifier le raccordement de la sonde
 - Remplacer la sonde.

230930 <Emplacement>Partie puissance: Trace des composants a enregistré des données

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Des données Trace ont été enregistrées dans le composant.
Remède : Non nécessaire.
 Remarque :
 p7792 = 1 permet d'enregistrer les données Trace du composant sur la carte mémoire.
 Voir aussi : p7792 (Trace des composants Transférer les données)

230950 <Emplacement>Partie puissance: Erreur logicielle interne

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : POWER ON
Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Informations sur la source d'erreur.
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède : - Le cas échéant, mettre à niveau le firmware dans la partie puissance.
 - Contacter le service d'assistance téléphonique.

230999 <Emplacement>Partie puissance: Alarme inconnue

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT

- Cause :** Une alarme s'est produite sur la partie puissance et n'a pas pu être interprétée par le firmware de la CU
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'alarme.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de cette nouvelle alarme.
- Remède :**
- Remplacer le firmware de la partie puissance par un firmware plus ancien (r0128).
 - Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

231100 <Emplacement>Capteur 1: Erreur d'intervalle entre tops zéro

- Valeur de signalisation :** %1
- Objet entraînement :** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :**
- Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Servo: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
- Acquittement :** SUPPR IMPULSIONS
- Cause :**
- L'intervalle mesuré entre tops zéro ne correspond pas à l'intervalle paramétré.
Pour les capteurs avec tops zéro à intervalles codés, l'espacement des tops zéro est déterminé à partir des tops zéro détectés par paires. Il en découle qu'un top zéro manquant, du fait de la formation de paires, ne conduit pas à un défaut et n'a pas d'incidence sans le système.
L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Dernier intervalle entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 trait de codeur).
Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.
Voir aussi : p0491
- Remède :**
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
 - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425).
 - Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438).
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.

231101 <Emplacement>Capteur 1: Défaillance top zéro

- Valeur de signalisation :** %1
- Objet entraînement :** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :**
- Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Servo: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
- Acquittement :** SUPPR IMPULSIONS
- Cause :**
- La valeur de 1,5 fois l'espacement paramétré des tops zéro a été dépassé.
L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Nombre d'incrémentes après le POWER ON ou depuis le dernier top zéro saisi (4 incréments = 1 trait de codeur).
Voir aussi : p0491

- Remède :**
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
 - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425).
 - Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438).
 - Si p0437.1 est activé, vérifier p4686.
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.

231103 <Emplacement>Capteur 1: Erreur d'amplitude Voie R

- Valeur de signalisation :** voie R : %1
- Objet entraînement :** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)
- Acquittement :** SUPPR IMPULSIONS
- Cause :** L'amplitude du top zéro (voie R) du capteur 1 ne se situe pas dans la bande de tolérance.
Le défaut peut être déclenché par un dépassement du niveau de tension unipolaire (RP/RN) ou en cas de dépassement de la limite inférieure de l'amplitude différentielle.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex : yyyy = 0, xxxx = niveau de signal de la voie R (16 bits avec signe).
Les seuils de déclenchement des niveaux de signal unipolaires du capteur sont < 1400 mV et > 3500 mV.
Le seuil de déclenchement des niveaux de signal différentiels du capteur est < -1600 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque :
La valeur analogique de l'erreur d'amplitude n'est pas synchrone avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
La valeur de défaut peut seulement être représentée entre -32768 ... 32767 déc (-770 ... 770 mV).
Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies :
- Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.31 = 1).
- La surveillance est activée (p0437.31 = 1).
Voir aussi : p0491
- Remède :**
- Contrôler la plage de vitesses ; la réponse en fréquence (réponse en amplitude) du système de mesure est peut être insuffisante pour la plage de vitesses.
 - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Vérifier les connecteurs et les contacts.
 - Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro).
 - Vérifier si le top zéro est raccordé et si la polarité des câbles de signaux RP et RN n'est pas inversée.
 - Remplacer le câble du capteur.
 - Remplacer le capteur en cas d'encrassement du disque du capteur ou de dégradation de l'éclairage.

231110 <Emplacement>Capteur 1: Communication série perturbée

- Valeur de signalisation :** cause du défaut : %1 bin
- Objet entraînement :** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)
- Acquittement :** SUPPR IMPULSIONS

Cause :	La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module interface est défectueuse. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : Bit d'alarme du protocole de position. Bit 1 : Niveau repos incorrect sur la ligne de données. Bit 2 : Le capteur ne répond pas (pas de bit départ en l'espace de 50 ms). Bit 3 : CRC incorrect : Le total de contrôle dans le protocole du capteur ne correspond pas aux données. Bit 4 : Acquiescement du capteur incorrect : le capteur a mal interprété la requête ou ne peut pas l'exécuter. Bit 5 : Erreur interne dans le driver série : une instruction de mode non autorisée a été demandée. Bit 6 : Timeout à la lecture cyclique. Bit 7 : Timeout lors de la communication avec le registre. Bit 8 : Protocole trop long (ex. > 64 bits). Bit 9 : Débordement du tampon de réception. Bit 10 : Erreur de trame à la double lecture. Bit 11 : Erreur de parité. Bit 12 : Niveau sur ligne de données incorrect durant période de monostable. Bit 13 : Ligne de données incorrecte. Bit 14 : Erreur lors de la communication avec le registre. Bit 15 : Erreur de communication interne. Remarque : Dans le cas d'un codeur EnDat 2.2, la signification de la valeur de défaut est décrite sous le défaut F3x135 (x = 1, 2, 3).
Remède :	Pour valeur de défaut bit 0 = 1 : - Capteur défectueux. F31111 fournit éventuellement des détails supplémentaires. Pour valeur de défaut bit 1 = 1 : - Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur. Pour valeur de défaut bit 2 = 1 : - Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur. Pour valeur de défaut bit 3 = 1 : - CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur. Pour valeur de défaut bit 4 = 1 : - CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module. Pour valeur de défaut bit 5 = 1 : - CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module. Pour valeur de défaut bit 6 = 1 : - Mettre à jour le firmware du Sensor Module. Pour valeur de défaut bit 7 = 1 : - Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur. Pour valeur de défaut bit 8 = 1 : - Vérifier le paramétrage (p0429.2). Pour valeur de défaut bit 9 = 1 : - CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module. Pour valeur de défaut bit 10 = 1 : - Vérifier le paramétrage (p0429.2, p0449). Pour valeur de défaut bit 11 = 1 : - Vérifier le paramétrage (p0436). Pour valeur de défaut bit 12 = 1 : - Vérifier le paramétrage (p0429.6). Pour valeur de défaut bit 13 = 1 : - Vérifier la ligne de données. Pour valeur de défaut bit 14 = 1 : - Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur.

231111	<Emplacement>Capteur 1 : Codeur absolu Erreur interne
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin, information complémentaire : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Le mot de défaut du codeur absolu contenait des bits d'erreur mis à 1. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : yyyyxxxx hex : yyyy = information complémentaire, xxxx = cause du défaut yyyy = 0 : - Bit 0 : Panne d'éclairage. - Bit 1 : Amplitude de signal trop faible. - Bit 2 : Valeur de position incorrecte. - Bit 3 : Surtension alimentation capteur. - Bit 4 : Sous-tension alimentation capteur. - Bit 5 : Surintensité alimentation capteur. - Bit 6 : Remplacement de batterie nécessaire. yyyy = 1 : - Bit 0 : Amplitude de signal en dehors de la plage de régulation. - Bit 1 : Défaut interface multitour. - Bit 2 : Erreur de données interne (monotour/multitour non progressif). - Bit 3 : Défaut interface EEPROM. - Bit 4 : Défaut du convertisseur SAR. - Bit 5 : Erreur lors de la transmission des données de registre. - Bit 6 : Erreur interne détectée sur broche Error (nErr). - Bit 7 : Seuil de température dépassé vers le haut/bas. Voir aussi : p0491

Remède :

Pour yyyy = 0 :

Pour valeur de défaut bit 0 = 1 :

Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.

Pour valeur de défaut bit 1 = 1 :

Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.

Pour valeur de défaut bit 2 = 1 :

Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.

Pour valeur de défaut bit 3 = 1 :

Tension d'alimentation 5 V incorrecte.

Dans le cas de l'utilisation d'un SMC: contrôler le câble de liaison entre capteur et SMC ou remplacer le SMC.

Dans le cas de l'utilisation d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.

Pour valeur de défaut bit 4 = 1 :

Tension d'alimentation 5 V incorrecte.

Dans le cas de l'utilisation d'un SMC: contrôler le câble de liaison entre capteur et SMC ou remplacer le SMC.

Dans le cas de l'utilisation d'un moteur avec DRIVE-CLiQ: remplacer le moteur.

Pour valeur de défaut bit 5 = 1 :

Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.

Pour valeur de défaut bit 6 = 1 :

Changement de pile nécessaire (uniquement sur un capteur secouru par pile).

Pour yyyy = 1 :

Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur.

231112 **<Emplacement>Capteur 1: Bit d'erreur à 1 dans le protocole série**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: NEANT
 Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : Le capteur transmet un bit d'erreur à 1 par le biais du protocole série.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
 Bit 0 : Bit de défaut du protocole de position.

Remède : Pour la valeur de défaut bit 0 = 1 :
 Dans le cas d'un codeur EnDat, F31111 fournit éventuellement davantage de détails.

231115 **<Emplacement>Capteur 1: Erreur d'amplitude Voie A ou B ($A^2 + B^2$)**

Valeur de signalisation : voie A : %1, voie B : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: NEANT
 Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause :	L'amplitude (racine carrée de $A^2 + B^2$) du capteur 1 dépasse la tolérance autorisée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe) xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe) La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %). Le seuil de déclenchement est < 170 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 750 mV. Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc. Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) : La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2,0 Veff). Le seuil de déclenchement se situe entre < 1070 mV et > 3582 mV. Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 6666 hex = 26214 déc. Remarque : Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module. Voir aussi : p0491
Remède :	- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Remplacer capteur ou câble du capteur. - Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts). Pour les systèmes de mesure sans propres paliers : - Ajuster la tête de détection et vérifier le palier de la roue de mesure. Pour les systèmes de mesure avec propres paliers : - Vérifier qu'aucune pression axiale n'est exercée sur le boîtier du capteur.

231116	<Emplacement>Capteur 1: Erreur d'amplitude Surveillance Voie A + B
Valeur de signalisation :	voie A : %1, voie B : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	L'amplitude des signaux redressés de capteur A et B et l'amplitude provenant de la racine carrée de $A^2 + B^2$ pour le capteur 1 ne se situe pas dans la bande de tolérance. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe) xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe) La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %). Le seuil de déclenchement est < 130 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 955 mV. Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc. Remarque : Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module. Voir aussi : p0491
Remède :	- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Remplacer capteur ou câble du capteur. - Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).

231117	<Emplacement>Capteur 1: Inversion des signaux A/B/R incorrecte
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Sur un capteur à signaux rectangulaires (bipolaire, à terminaison double), les signaux A*, B* et R* ne sont pas inversés par rapport aux signaux A, B et R. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bits 0 ... 15 : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens. Bit 16 : Erreur voie A. Bit 17 : Erreur voie B. Bit 18 : Erreur voie R. Remarque : Pour SMC30 (n° de référence 6SL3055-0AA00-5CA0 et 6SL3055-0AA00-5CA1 uniquement), CUA32, CU310 : Un capteur à signaux rectangulaires sans voie R est utilisé et la surveillance de voie (p0405.2 = 1) est activée. Voir aussi : p0491
Remède :	- Contrôler le capteur/câble. - Le capteur fournit-il des signaux et des signaux inversés ? Remarque : Pour SMC30 (n° de référence 6SL3055-0AA00-5CA0 et 6SL3055-0AA00-5CA1 uniquement) : - Contrôler le réglage de p0405 (p0405.2 = 1 n'est possible que lorsque le capteur est connecté à X520). Pour un capteur à signaux rectangulaires sans voie R, les ponts suivants doivent être réglés en cas de connexion à X520 (SMC30) ou X23 (CUA32, CU310) : - Broche 10 (signal de référence R) <--> broche 7 (alimentation capteur / masse) - Broche 11 (signal de référence R inversé) <--> broche 4 (alimentation capteur)
231118	<Emplacement>Capteur 1: Différence de vitesse hors tolérance
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la différence de vitesse entre plusieurs cycles d'échantillonnage a dépassé la valeur dans p0492. Le changement de la mesure de vitesse, éventuellement moyennée, est surveillé dans la période d'échantillonnage du régulateur de courant. Le capteur 1 est utilisé comme capteur moteur et peut provoquer comme réaction de défaut le passage au fonctionnement sans capteur. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens. Voir aussi : p0491, p0492
Remède :	- Vérifier la continuité du câble d'alimentation du tachymètre. - Contrôler la mise à la terre du blindage de tachymètre. - Augmenter, le cas échéant, la différence de vitesse maximale par cycle d'échantillonnage (p0492).

231120	<Emplacement>Capteur 1: Tension d'alimentation incorrecte
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Une erreur au niveau de la tension d'alimentation a été détectée pour le capteur 1. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : Sous-tension sur le câble de lecture. Bit 1 : Surintensité dans l'alimentation du capteur. Bit 2 : Surintensité dans l'alimentation du capteur sur le câble Excitation résolveur (pôle négatif). Bit 3 : Surintensité dans l'alimentation du capteur sur le câble Excitation résolveur (pôle positif). Bit 4 : L'alimentation 24 V par le Power Module (PM) est surchargée. Bit 5 : Surintensité sur la connexion EnDat du convertisseur. Bit 6 : Surtension sur la connexion EnDat du convertisseur. Bit 7 : Défaut matériel sur la connexion EnDat du convertisseur. Remarque : L'intervention des câbles de capteur 6FX2002-2EQ00-.... et 6FX2002-2CH00-.... peut entraîner la destruction du capteur du fait de la permutation des broches de la tension d'alimentation. Voir aussi : p0491
Remède :	Pour valeur de défaut bit 0 = 1 : - Le câble de capteur connecté est-il adéquat ? - Contrôler les connecteurs du câble de capteur. - SMC30 : Vérifier le paramétrage (p0404.22). Pour valeur de défaut bit 1 = 1 : - Le câble de capteur connecté est-il adéquat ? - Remplacer capteur ou câble du capteur. Pour valeur de défaut bit 2 = 1 : - Le câble de capteur connecté est-il adéquat ? - Remplacer capteur ou câble du capteur. Pour valeur de défaut bit 3 = 1 : - Le câble de capteur connecté est-il adéquat ? - Remplacer capteur ou câble du capteur. Pour valeur de défaut bit 5 = 1 : - L'appareil de mesure sur le convertisseur est-il correctement raccordé ? - Remplacer l'appareil de mesure ou le câble vers l'appareil de mesure. Pour valeur de défaut bit 6, 7 = 1 : - Remplacer le convertisseur EnDat 2.2 défectueux.

231121	<Emplacement>Capteur 1: Position approchée incorrecte
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT Servo: CAPTEUR (NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS

Cause : Un défaut a été détecté sur le module d'acquisition de mesure.
En raison de ce défaut, il est à supposer que l'acquisition de mesure fournit une valeur de position approchée incorrecte.
Voir aussi : p0491

Remède : Remplacer le moteur avec DRIVE-CLiQ ou le Sensor Module correspondant.

231122 **<Emplacement>Capteur 1: Tension d'alimentation interne incorrecte**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR
Hla: CAPTEUR

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La tension de référence interne de l'ASIC pour le capteur 1 est incorrecte.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 : Tension de référence incorrecte.
2 : Sous-tension interne.
3 : Surtension interne.

Remède : Remplacer le moteur avec DRIVE-CLiQ ou le Sensor Module correspondant.

231123 **<Emplacement>Capteur 1: Niveau de signal A/B unipolaire hors tolérance**

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : Le niveau unipolaire (AP/AN ou BP/BN) du capteur 1 se situe en dehors de la tolérance autorisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1 : soit AP ou AN hors tolérance.
Bit 16 = 1 : soit BP ou BN hors tolérance.
La valeur nominale des niveaux de signal unipolaires du capteur doit se situer dans la plage de 2500 mV +/-500 mV.
Les seuils de déclenchement se situent entre < 1700 mV et > 3300 mV.
Remarque :
Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies :
- Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.31 = 1).
- La surveillance est activée (p0437.31 = 1).
Voir aussi : p0491

Remède : - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier les connecteurs et les contacts.
- Vérifier la présence d'un court-circuit d'un câble de signaux avec masse ou tension de service.
- Remplacer le câble du capteur.

231125 **<Emplacement>Capteur 1: Erreur d'amplitude Voie A ou B surmodulée**

Valeur de signalisation : voie A : %1, voie B : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :	Infeed: NEANT Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	L'amplitude de la voie A ou B du capteur 1 dépasse la bande de tolérance autorisée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe) xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe) La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %). Le seuil de déclenchement est > 750 mV. Une saturation du convertisseur analogique/numérique génère également cette erreur. Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc. Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) : La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2,0 Veff). Le seuil de déclenchement est > 3582 mV. Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 6666 hex = 26214 déc. Remarque : Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module. Voir aussi : p0491
Remède :	- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Remplacer capteur ou câble du capteur.

231126	<Emplacement>Capteur 1: Amplitude AB trop élevée
Valeur de signalisation :	amplitude : %1, angle : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	L'amplitude (racine carrée de $A^2 + B^2$ ou $ A + B $) du capteur 1 dépasse la tolérance autorisée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = angle xxxx = amplitude, c.-à-d. racine carrée de $A^2 + B^2$ (16 bits sans signe) La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %). Le seuil de déclenchement est > 1120 mV ($ A + B $) ou racine de $(A^2 + B^2) > 955$ mV. Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 299A hex = 10650 déc. L'angle 0 à FFFF hex correspond à 0 à 360 degrés du positionnement de précision. Le degré zéro se situe au passage zéro négatif de la voie B. Remarque : Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module. Voir aussi : p0491
Remède :	- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Remplacer capteur ou câble du capteur.

231129	<Emplacement>Capteur 1: Différence de position entre sonde à effet Hall / voie C/D et voie A/B trop élevée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	L'erreur au niveau de la voie C/D est supérieure à +/-15° (angle mécanique) ou +/-60° (angle électrique) ou l'erreur au niveau des signaux Hall est supérieure à +/-60° (angle électrique). Une période de la voie C/D correspond à un angle mécanique de 360°. Une période des signaux Hall correspond à un angle électrique de 360°. La surveillance est activée par exemple lorsque les sondes à effet Hall se substituant aux voies C/D ont été connectées avec un sens de rotation incorrect ou bien lorsqu'elles produisent des valeurs imprécises. Après la synchronisation précise sur un repère de référence, ou 2 repères de référence pour un capteur à tops zéro à intervalles codés, ce défaut n'est plus affiché mais l'alarme A31429. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Pour voie C/D : Ecart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°). Pour les signaux Hall : Ecart mesuré en tant qu'angle électrique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°). Voir aussi : p0491
Remède :	- Voie C ou D non connectée. - Corriger le sens de rotation de la sonde à effet Hall servant éventuellement de remplacement pour la voie C/D. - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Vérifier le référencement de la sonde à effet Hall.
231130	<Emplacement>Capteur 1: Top zéro et position de synchronisation approchée incorrects
Valeur de signalisation :	écart angulaire électrique : %1, angle mécanique : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT Servo: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Après l'initialisation de la position des pôles via la voie C/D, des signaux de Hall ou l'identification de la position des pôles, le top zéro a été détecté en dehors de la plage autorisée. Dans le cas des capteurs avec tops zéro à intervalles codés, le contrôle est effectué après passage de 2 tops zéro. La synchronisation fine ne sera pas effectuée. Lors de l'initialisation par voie C/D (p0404), un contrôle est effectué afin de savoir si le top zéro se produit dans une plage angulaire mécanique de +/-18°. Lors de l'initialisation par sondes à effet Hall (p0404) ou par identification de position de pôles (p1982), un contrôle est effectué afin de savoir si le top zéro se produit dans une plage angulaire électrique de +/-60°. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex yyyy : Position de top zéro mécanique détectée (utilisable uniquement pour voie C/D). xxxx : Ecart du top zéro par rapport à la position attendue sous forme d'angle électrique. Normalisation : 32768 déc. = 180° Voir aussi : p0491

- Remède :**
- Vérifier p0431 et le corriger le cas échéant (éventuellement lancer via p1990 = 1).
 - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Contrôler la connexion sur la sonde à effet Hall en tant que remplacement de voie C/D.
 - Contrôler la connexion de la voie C ou D.
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.

231131	<Emplacement>Capteur 1: Ecart position absolue / incrémentale trop élevé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT Servo: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Codeur absolu : Lors de la lecture cyclique de la position absolue, une trop grande différence par rapport à la position incrémentale a été détectée. La position absolue lue est rejetée. Valeur limite de l'écart : - Codeur EnDat : fourni par le codeur et comportant au moins 2 quadrants (par ex. EQI 1325 > 2 quadrants, EQN 1325 > 50 quadrants). - Autres capteurs : 15 traits = 60 quadrants. Codeur incrémental : Lors du passage du top zéro, une divergence de la position incrémentale a été constatée. Pour les tops zéro équidistants : - Le premier top zéro dépassé fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les intervalles des tops zéro suivants doivent être d'un multiple par rapport au premier top zéro. Pour les tops zéro à intervalles codés : - La première paire de tops zéro fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les paires de tops zéro suivantes doivent se trouver dans l'intervalle attendu par rapport à la première paire de tops zéro. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Ecart en quadrants (1 trait= 4 quadrants). Voir aussi : p0491
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Remplacer capteur ou câble du capteur. - Vérifier l'encrassement du disque capteur ou la présence de champs magnétiques intenses dans l'environnement. - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425). - Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438).

231135	<Emplacement>Capteur 1: Erreur lors de la détermination de la position
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS

Cause :	Le capteur fournit des informations d'état bit par bit dans un mot d'état / de défaut interne. Plusieurs de ces bits entraînent le déclenchement de ce défaut. Autres bits sont des signalisations d'état. Le mot d'état / de défaut est indiqué dans la valeur de défaut. Remarque sur la description du bit : la première description vaut pour le capteur DRIVE-CLiQ, la seconde pour le codeur EnDat 2.2. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : F1 (signalisation d'état Safety Integrated). Bit 1 : F2 (signalisation d'état Safety Integrated). Bit 2 : Réserve (éclairage). Bit 3 : Réserve (amplitude de signal). Bit 4 : Réserve (valeur de position). Bit 5 : Réserve (surtension). Bit 6 : Réserve (sous-tension) / défaut matériel alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 7 : Réserve (surintensité) / codeur EnDat retiré à l'état déstationné (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 8 : Réserve (batterie) / surintensité alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 9 : Réserve / surtension alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 11 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 12 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 13 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 14 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 15 : Erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 16 : Eclairage (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 17 : Amplitude de signal (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 18 : Monotour position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 19 : Surtension (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 20 : Sous-tension (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 21 : Surintensité (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 22 : Dépassement de température (--> F3x405, x = 1, 2, 3). Bit 23 : Monotour position 2 (signalisation d'état Safety Integrated). Bit 24 : Monotour système (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 25 : Monotour Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 26 : Multitour position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 27 : Multitour position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 28 : Multitour système (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 29 : Multitour Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 30 : Multitour Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 31 : Multitour batterie (réserve).
Remède :	- Déterminer la cause du défaut détaillée à l'aide de la valeur de défaut. - Le cas échéant, remplacer le capteur. Remarque : Un codeur EnDat 2.2 ne peut être retiré et enfiché qu'à l'état de "stationnement". Si un codeur EnDat 2.2 a été retiré sans être à l'état de stationnement, un POWER ON (mise hors/sous tension) est nécessaire, pour l'acquiescement du défaut, après l'enfichage du codeur.

231136 <Emplacement>Capteur 1: Erreur lors de la détermination de l'information multitour

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :

Infeed: NEANT

Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)

Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : Le capteur fournit des informations d'état bit par bit dans un mot d'état / de défaut interne.
Plusieurs de ces bits entraînent le déclenchement de ce défaut. Autres bits sont des signalisations d'état. Le mot d'état / de défaut est indiqué dans la valeur de défaut.
Remarque sur la description du bit :
la première description vaut pour le capteur DRIVE-CLiQ, la seconde pour le codeur EnDat 2.2.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 : F1 (signalisation d'état Safety Integrated).
Bit 1 : F2 (signalisation d'état Safety Integrated).
Bit 2 : Réserve (éclairage).
Bit 3 : Réserve (amplitude de signal).
Bit 4 : Réserve (valeur de position).
Bit 5 : Réserve (surtension).
Bit 6 : Réserve (sous-tension) / défaut matériel alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 7 : Réserve (surintensité) / codeur EnDat retiré à l'état déstationné (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 8 : Réserve (batterie) / surintensité alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 9 : Réserve / surtension alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 11 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 12 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 13 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 14 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 15 : Erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 16 : Eclairage (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 17 : Amplitude de signal (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 18 : Monotour position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 19 : Surtension (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 20 : Sous-tension (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 21 : Surintensité (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 22 : Dépassement de température (--> F3x405, x = 1, 2, 3).
Bit 23 : Monotour position 2 (signalisation d'état Safety Integrated).
Bit 24 : Monotour système (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 25 : Monotour Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3).
Bit 26 : Multitour position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 27 : Multitour position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 28 : Multitour système (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 29 : Multitour Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 30 : Multitour Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3).
Bit 31 : Multitour batterie (réserve).

Remède : - Déterminer la cause du défaut détaillée à l'aide de la valeur de défaut.
- Le cas échéant, remplacer le capteur.

Remarque :

Un codeur EnDat 2.2 ne peut être retiré et enfiché qu'à l'état de "stationnement".

Si un codeur EnDat 2.2 a été retiré sans être à l'état de stationnement, un POWER ON (mise hors/sous tension) est nécessaire, pour l'acquittement du défaut, après l'enfichage du codeur.

231137 <Emplacement>Capteur 1: Erreur interne lors de la détermination de la position

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :	Infeed: NEANT Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Une erreur est survenue dans le capteur DRIVE-CLiQ lors de la détermination de la position. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : yyxxxxxx hex : yy = variante de capteur, xxxxxx = codage bit de la cause du défaut Pour yy = 08 hex (bit 27 = 1), la définition bit suivante s'applique : Bit 1 : Surveillance de signal (sin/cos). Bit 8 : F1 (signalisation d'état Safety Integrated) Erreur mot de position 1. Bit 9 : F2 (signalisation d'état Safety Integrated) Erreur mot de position 2. Bit 16 : Surveillance LED iC-LG (Opto-ASIC). Bit 17 : Défaut dans multitour. Bit 23 : Température en dehors des valeurs limites. Remarque : Pour une variante de capteur non décrite ici, s'adresser au fabricant du capteur pour plus d'informations sur le codage.
Remède :	- Déterminer la cause du défaut détaillée à l'aide de la valeur de défaut. - Le cas échéant, remplacer le capteur DRIVE-CLiQ.

231138 <Emplacement>Capteur 1: Erreur interne lors de la détermination de l'information multitour

Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Une erreur est survenue dans le capteur DRIVE-CLiQ lors de la détermination de la position. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : yyxxxxxx hex : yy = variante de capteur, xxxxxx = codage bit de la cause du défaut Pour yy = 08 hex (bit 27 = 1), la définition bit suivante s'applique : Bit 1 : Surveillance de signal (sin/cos). Bit 8 : F1 (signalisation d'état Safety Integrated) Erreur mot de position 1. Bit 9 : F2 (signalisation d'état Safety Integrated) Erreur mot de position 2. Bit 16 : Surveillance LED iC-LG (Opto-ASIC). Bit 17 : Défaut dans multitour. Bit 23 : Température en dehors des valeurs limites. Remarque : Pour une variante de capteur non décrite ici, s'adresser au fabricant du capteur pour plus d'informations sur le codage.
Remède :	- Déterminer la cause du défaut détaillée à l'aide de la valeur de défaut. - Le cas échéant, remplacer le capteur DRIVE-CLiQ.

231142 <Emplacement>Capteur 1: Tension de la batterie Défaut

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : Le capteur utilise une batterie pour l'enregistrement de l'information multitour à l'état hors tension. La tension de la batterie n'est plus suffisante pour poursuivre la mise en mémoire tampon de l'information multitour.

Remède : Remplacer la batterie.

231150 <Emplacement>Capteur 1: Erreur d'initialisation

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :
Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause :
Une fonctionnalité du capteur sélectionnée dans p0404 est défaillante.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Fonctionnalité défaillante du capteur.
L'assignation des bits correspond à celle de p0404 (ex.: bit 5 mis à 1 : défaut voie C/D).
Voir aussi : p0404, p0491

Remède :
- Contrôler le réglage correct de p0404.
- Vérifier le type de capteur utilisé (incrémental/absolu) et le câble de capteur sur le SMCxx.
- Tenir compte éventuellement des autres signalisations qui décrivent le défaut en détail.

231151 <Emplacement>Capteur 1: Vitesse du capteur trop élevée pour l'initialisation

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :
Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : La vitesse du capteur est trop élevée lors de l'initialisation du Sensor Module.

Remède :
Réduire la vitesse du capteur en conséquence lors de l'initialisation.
Le cas échéant, désactiver la surveillance (p0437.29).
Voir aussi : p0437

231152 <Emplacement>Capteur 1: Fréquence d'entrée maximale dépassée

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :
Infeed: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, NEANT)
Servo: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause :
La fréquence d'entrée maximale de l'évaluation du capteur a été dépassée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Fréquence d'entrée actuelle en Hz.
Voir aussi : p0408

Remède :
- Réduire la vitesse.
- Utiliser un capteur avec un nombre de traits plus faible (p0408).

231153 <Emplacement>Capteur 1: Echec de l'identification

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur s'est produite lors de l'identification du capteur (en attente) avec p0400=10100.
Impossible d'identifier le capteur connecté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Bit 0 : Longueur de données incorrecte.
Voir aussi : p0400

Remède : Configurer le capteur manuellement selon la fiche technique.

231160 <Emplacement>Capteur 1: Capteur analogique Défaillance du canal A

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: CAPTEUR (NEANT)
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : La tension d'entrée du capteur analogique se trouve en dehors de limites autorisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure détectable.
2 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure paramétrée (p4673).
3 : La valeur absolue de la tension d'entrée a dépassé les limites (p4676).

Remède : Valeur de défaut = 1 :
- Vérifier la tension de sortie du capteur analogique.
Valeur de défaut = 2 :
- Vérifier le réglage de tension par période de codeur (p4673).
Valeur de défaut = 3 :
- Vérifier le réglage de la limite de plage, et éventuellement l'augmenter (p4676).

231161 <Emplacement>Capteur 1: Capteur analogique Défaillance du canal B

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: CAPTEUR (NEANT)
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : La tension d'entrée du capteur analogique se trouve en dehors de limites autorisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure détectable.
2 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure paramétrée (p4675).
3 : La valeur absolue de la tension d'entrée a dépassé les limites (p4676).

Remède :

Valeur de défaut = 1 :

- Vérifier la tension de sortie du capteur analogique.

Valeur de défaut = 2 :

- Vérifier le réglage de tension par période de codeur (p4675).

Valeur de défaut = 3 :

- Vérifier le réglage de la limite de plage, et éventuellement l'augmenter (p4676).

231163 <Emplacement>Capteur 1: Capteur analogique Valeur de position dépasse valeur limite

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :

Infeed: CAPTEUR (NEANT)

Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)

Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause :

La valeur de position a dépassé la plage admissible de -0,5 ... +0,5.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

1 : Valeur de position du capteur LVDT.

2 : Valeur de position de la caractéristique du capteur.

Remède :

Valeur de défaut = 1 :

- Vérifier le rapport de transmission LVDT (p4678).
- Vérifier la connexion du signal de référence à la voie B.

Valeur de défaut = 2 :

- Vérifier les coefficients de la caractéristique (p4663 ... p4666).

231400 <Emplacement>Capteur 1: Seuil d'alarme Intervalle entre tops zéro incorrect

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :

L'intervalle mesuré entre tops zéro ne correspond pas à l'intervalle paramétré.

Pour les capteurs avec tops zéro à intervalles codés, l'espacement des tops zéro est déterminé à partir des tops zéro détectés par paires. Il en découle qu'un top zéro manquant, du fait de la formation de paires, ne conduit pas à un défaut et n'a pas d'incidence sans le système.

L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires).

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

Dernier intervalle entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 trait de codeur).

Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.

Remède :

- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425).
- Remplacer capteur ou câble du capteur.

231401 <Emplacement>Capteur 1: Seuil d'alarme Défaillance top zéro

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La valeur de 1,5 fois l'espacement paramétré des tops zéro a été dépassé. L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires). Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Nombre d'incréments après le POWER ON ou depuis le dernier top zéro saisi (4 incréments = 1 trait de codeur).
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants). - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425). - Remplacer capteur ou câble du capteur.

231405 <Emplacement>Capteur 1: Température non autorisée dans l'évaluation du capteur

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2) Servo: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	L'évaluation du capteur sur un moteur avec DRIVE-CLiQ a détecté une température non autorisée. Le seuil d'erreur est de 125 °C. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Température de la carte mesurée par incréments de 0,1 °C.
Remède :	Baisser la température ambiante à la connexion DRIVE-CLiQ du moteur.

231407 <Emplacement>Capteur 1: Limite fonctionnelle atteinte

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le capteur a atteint l'une de ses limites fonctionnelles. Nous recommandons une maintenance. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1 : Signaux incrémentaux 3 : Piste absolue 4 : Connexion des signaux codés
Remède :	Effectuer une maintenance. Le cas échéant, remplacer le capteur. Remarque : La réserve fonctionnelle actuelle d'un capteur peut être affichée via r4651. Voir aussi : p4650 (Capteur Réserve fonctionnelle Numéro de composant), r4651 (Capteur Réserve fonctionnelle)

231410 <Emplacement>Capteur 1: Communication série

Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
----------------------------------	--------------------------

Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module interface est défailante. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) : Bit 0 : Bit d'alarme du protocole de position. Bit 1 : Niveau repos incorrect sur la ligne de données. Bit 2 : Le capteur ne répond pas (pas de bit départ en l'espace de 50 ms). Bit 3 : CRC incorrect : Le total de contrôle dans le protocole du capteur ne correspond pas aux données. Bit 4 : Acquittement du capteur incorrect : le capteur a mal interprété la requête ou ne peut pas l'exécuter. Bit 5 : Erreur interne dans le driver série : une instruction de mode non autorisée a été demandée. Bit 6 : Timeout à la lecture cyclique. Bit 8 : Protocole trop long (ex. > 64 bits). Bit 9 : Débordement du tampon de réception. Bit 10 : Erreur de trame à la double lecture. Bit 11 : Erreur de parité. Bit 12 : Niveau sur ligne de données incorrect durant période de monostable.
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Remplacer le capteur.

231411	<Emplacement>Capteur 1: Le codeur absolu signale des alarmes
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin, information complémentaire : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le mot de défaut du codeur absolu contient des bits d'alarme mis à 1. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) : yyyyxxxx hex : yyyy = information complémentaire, xxxx = cause du défaut yyyy = 0 : Bit 0 : Fréquence dépassée (vitesse trop élevée). Bit 1 : Température dépassée. Bit 2 : Réserve de régulation d'éclairage dépassée. Bit 3 : Batterie déchargée. Bit 4 : Point de référence passé. yyyy = 1 : Bit 0 : Amplitude de signal en dehors de la plage de régulation. Bit 1 : Défaut interface multitour. Bit 2 : Erreur de données interne (monotour/multitour non progressif). Bit 3 : Défaut interface EEPROM. Bit 4 : Défaut convertisseur SAR. Bit 5 : Erreur lors de la transmission des données de registre. Bit 6 : Erreur interne détectée sur broche Error (nErr). Bit 7 : Seuil de température dépassé vers le haut/bas. Voir aussi : p0491
Remède :	Remplacer le capteur.

231412	<Emplacement>Capteur 1: Bit d'erreur à 1 dans le protocole série
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le capteur transmet un bit d'erreur à 1 par le biais du protocole série. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) : Bit 0 : Bit de défaut du protocole de position. Bit 1 : Bit d'alarme du protocole de position.
Remède :	- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Remplacer le capteur.
231414	<Emplacement>Capteur 1: Erreur d'amplitude Voie C ou D ($C^2 + D^2$)
Valeur de signalisation :	voie C : %1, voie D : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	L'amplitude ($C^2 + D^2$) de la voie C ou D du capteur ou des signaux de Hall ne se situe pas dans la bande de tolérance. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = niveau de signal de la voie D (16 bits avec signe) xxxx = niveau de signal de la voie C (16 bits avec signe) La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %). Le seuil de déclenchement est < 230 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 750 mV. Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc. Remarque : Si l'amplitude ne se situe pas dans la bande de tolérance, elle ne peut pas être utilisée pour l'initialisation de la position de départ.
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Remplacer capteur ou câble du capteur. - Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts). - Contrôler le boîtier de la sonde à effet Hall.
231415	<Emplacement>Capteur 1: Alarme d'amplitude Voie A ou B ($A^2 + B^2$)
Valeur de signalisation :	amplitude : %1, angle : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	L'amplitude (racine carrée de $A^2 + B^2$) du capteur 1 dépasse la tolérance autorisée. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = angle xxxx = amplitude, c.-à-d. racine carrée de $A^2 + B^2$ (16 bits sans signe) La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %). Le seuil de déclenchement est < 230 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur). Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 299A hex = 10650 déc. L'angle 0 à FFFF hex correspond à 0 à 360 degrés du positionnement de précision. Le degré zéro se situe au passage zéro négatif de la voie B. Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) : La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2,0 Veff). Le seuil de déclenchement est < 1414 mV (1,0 Veff). Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 3333 hex = 13107 déc. Remarque : Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module. Voir aussi : p0491
Remède :	- Contrôler plage vitesses de rotation ; réponse en fréquence (réponse en amplitude) du système de mesure insuffisante pour plage de vitesses. - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler raccordements par connecteurs. - Remplacer capteur ou câble du capteur. - Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts). - Remplacer le capteur en cas d'encrassement du disque du capteur ou de dégradation de l'éclairage.

231418	<Emplacement>Capteur 1: Différence de vitesse par cycle d'échantillonnage dépassée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la différence de vitesse entre deux cycles d'échantillonnage a dépassé la valeur dans p0492. Le changement de la mesure de vitesse, éventuellement moyennée, est surveillé dans la période d'échantillonnage du régulateur de courant. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens. Voir aussi : p0492
Remède :	- Vérifier la continuité du câble d'alimentation du tachymètre. - Contrôler la mise à la terre du blindage de tachymètre. - Augmenter éventuellement le réglage de p0492.

231419	<Emplacement>Capteur 1: Voie A ou B hors tolérance
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause : La correction d'amplitude, de phase ou d'offset pour la voie A ou B se trouve à la limite.

Correction d'erreur d'amplitude: Amplitude B / amplitude A = 0,78 ... 1,27

Phase : < 84 degrés ou > 96 degrés

SMC20 : Correction d'offset : +/-140 mV

SMC10 : Correction d'offset : +/-650 mV

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :

xxxx1 : Minimum de correction d'offset voie B

xxxx2 : Maximum de correction d'offset voie B

xxx1x : Minimum de correction d'offset voie A

xxx2x : Maximum de correction d'offset voie A

xx1xx : Minimum de correction d'amplitude voie B/A

xx2xx : Maximum de correction d'amplitude voie B/A

x1xxx : Minimum de la correction d'erreur de phase

x2xxx : Maximum de la correction d'erreur de phase

1xxxx : Minimum de la correction cubique

2xxxx : Maximum de la correction cubique

Voir aussi : p0491

Remède :

- Contrôler les tolérances de montage sur les capteurs non intégrés (ex.: capteur à roue dentée).
- Contrôler les connecteurs (y compris les résistances de contact).
- Vérifier les signaux du capteur.
- Remplacer capteur ou câble du capteur.

231421 <Emplacement>Capteur 1: Position approchée incorrecte

Valeur de %1

signalisation :

Objet A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un défaut a été détecté lors de l'acquisition de mesure. En raison de ce défaut, il est à supposer que l'acquisition de mesure fournit une valeur de position approchée incorrecte.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

3 : La position absolue du protocole série et la voie A/B présentent un écart d'un demi-trait de codeur. La position absolue doit avoir sa position zéro dans le quadrant dans lequel les deux voies sont négatives. En cas de défaut, la position peut être incorrecte d'un trait de codeur.

Remède : Valeur d'alarme = 3 :

- Le cas échéant, contacter le constructeur s'il s'agit d'un capteur standard avec câble.

- Corriger l'affectation des voies par rapport à la valeur de position transmise en série. Pour cela, raccorder les deux voies au Sensor Module en les inversant (inverser A et A* ainsi que B et B*) ou, sur un capteur programmable, contrôler l'offset du point zéro de la position.

231422 <Emplacement>Capteur 1: Nombre de traits Capteur à signaux rectangulaires en dehors de la bande de tolérance

Valeur de %1

signalisation :

Objet A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :	L'intervalle mesuré entre tops zéro ne correspond pas à l'intervalle paramétré. Lorsque le capteur à signaux rectangulaires est activé avec correction du nombre de traits et que le défaut 31131 n'est pas paramétré, cette alarme survient si l'accumulateur contient des valeurs supérieures à p4683 ou p4684. L'intervalle entre tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteur rotatif). Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Nombre d'impulsions différentielles accumulées en nombre de traits de codeur. Voir aussi : p0491
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants). - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425). - Remplacer capteur ou câble du capteur.

231429 <Emplacement>Capteur 1: Différence de position entre sonde à effet Hall / voie C/D et voie A/B trop élevée

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	L'erreur au niveau de la voie C/D est supérieure à +/-15° (angle mécanique) ou +/-60° (angle électrique) ou l'erreur au niveau des signaux Hall est supérieure à +/-60° (angle électrique). Une période de la voie C/D correspond à un angle mécanique de 360°. Une période des signaux Hall correspond à un angle électrique de 360°. La surveillance est activée par exemple lorsque les sondes à effet Hall se substituant aux voies C/D ont été connectées avec un sens de rotation incorrect ou bien lorsqu'elles produisent des valeurs imprécises. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Pour voie C/D : Ecart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°). Pour les signaux Hall : Ecart mesuré en tant qu'angle électrique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°). Voir aussi : p0491
Remède :	- Voie C ou D non connectée. - Corriger le sens de rotation de la sonde à effet Hall servant éventuellement de remplacement pour la voie C/D. - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Vérifier le référencement de la sonde à effet Hall.

231431 <Emplacement>Capteur 1: Ecart position absolue / incrémentale trop élevé

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

- Cause :** Lors du passage du top zéro, une divergence de la position incrémentale a été constatée.
 Pour les tops zéro équidistants :
 - Le premier top zéro dépassé fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les intervalles des tops zéro suivants doivent être d'un multiple par rapport au premier top zéro.
 Pour les tops zéro à intervalles codés :
 - La première paire de tops zéro fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les paires de tops zéro suivantes doivent se trouver dans l'intervalle attendu par rapport à la première paire de tops zéro.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Ecart en quadrants (1 trait= 4 quadrants).
 Voir aussi : p0491
- Remède :**
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.
 - Eliminer l'encrassement du disque du capteur ou des forts champs magnétiques.

231432 **<Emplacement>Capteur 1: Adaptation de la position de rotor Ecart**

- Valeur de signalisation :** %1
- Objet entraînement :** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** NEANT
- Acquittement :** NEANT
- Cause :** Sur la voie A/B, des impulsions ont été perdues ou comptées en trop. La correction de ces impulsions est en cours.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Dernier écart de l'intervalle entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 trait de codeur).
 Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.
- Remède :**
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.
 - Vérifier la fréquence limite du capteur.
 - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425).

231442 **<Emplacement>Capteur 1: Tension de la batterie Préalarme**

- Valeur de signalisation :** -
- Objet entraînement :** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** NEANT
- Acquittement :** NEANT
- Cause :** Le capteur utilise une batterie pour l'enregistrement de l'information multitour à l'état hors tension. Si la tension de la batterie continue à baisser, la mise en mémoire tampon de l'information multitour sera impossible.
- Remède :** Remplacer la batterie.

231443 **<Emplacement>Capteur 1: Niveau de signal C/D unipolaire hors spécification**

- Valeur de signalisation :** cause du défaut : %1 bin
- Objet entraînement :** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** NEANT
- Acquittement :** NEANT

Cause :	Le niveau unipolaire (CP/CN ou DP/DN) du capteur 1 se situe en dehors de la tolérance autorisée. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) : Bit 0 = 1 : CP ou CN hors tolérance. Bit 16 = 1 : DP ou DN hors tolérance. La valeur nominale des niveaux de signal unipolaires du capteur doit se situer dans la plage de 2500 mV +/-500 mV. Les seuils de déclenchement se situent entre < 1700 mV et > 3300 mV. Remarque : Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies : - Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.31 = 1). - La surveillance est activée (p0437.31 = 1). Voir aussi : p0491
Remède :	- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Vérifier les connecteurs et les contacts. - Les voies C/D sont-elles raccordées correctement (les câbles de signaux CP sont-ils inversés avec CN ou DP avec DN) ? - Remplacer le câble du capteur.

231460	<Emplacement>Capteur 1: Capteur analogique Défaillance du canal A
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La tension d'entrée du capteur analogique se trouve en dehors de limites autorisées. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure détectable. 2 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure paramétrée dans p4673. 3 : La valeur absolue de la tension d'entrée a dépassé les limites (p4676).
Remède :	Valeur d'alarme = 1 : - Vérifier la tension de sortie du capteur analogique. Valeur d'alarme = 2 : - Vérifier le réglage de tension par période de codeur (p4673). Valeur d'alarme = 3 : - Vérifier le réglage de la limite de plage, et éventuellement l'augmenter (p4676).

231461	<Emplacement>Capteur 1: Capteur analogique Défaillance du canal B
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La tension d'entrée du capteur analogique se trouve en dehors de limites autorisées. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure détectable. 2 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure paramétrée (p4675). 3 : La valeur absolue de la tension d'entrée a dépassé les limites (p4676).

Remède :

Valeur d'alarme = 1 :

- Vérifier la tension de sortie du capteur analogique.

Valeur d'alarme = 2 :

- Vérifier le réglage de tension par période de codeur (p4675).

Valeur d'alarme = 3 :

- Vérifier le réglage de la limite de plage, et éventuellement l'augmenter (p4676).

231462 **<Emplacement>Capteur 1: Capteur analogique Aucun canal actif**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Les canaux A et B ne sont pas activés sur le capteur analogique.

Remède :

- Activer la canal A et/ou le canal B (p4670).
- Vérifier la configuration du capteur (p0404.17).

Voir aussi : p4670 (Capteur analogique Configuration)

231463 **<Emplacement>Capteur 1: Capteur analogique Valeur de position dépasse valeur limite**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La valeur de position a dépassé la plage admissible de -0,5 ... +0,5.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 1 : Valeur de position du capteur LVDT.
 2 : Valeur de position de la caractéristique du capteur.

Remède :

Valeur d'alarme = 1 :

- Vérifier le rapport de transmission LVDT (p4678).
- Vérifier la connexion du signal de référence à la voie B.

Valeur d'alarme = 2 :

- Vérifier les coefficients de la caractéristique (p4663 ... p4666).

231470 **<Emplacement>Capteur 1: Encrassement détecté**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Sur l'interface de système de capteur alternative du Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), l'état logique 0 sur la borne X521.7 signale un encrassement du capteur.

Remède :

- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer capteur ou câble du capteur.

231500 **<Emplacement>Capteur 1: Suivi de position Plage de déplacement dépassée**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET1 (ARRET2, NEANT) Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Pour l'axe linéaire sans correction de modulo configuré, l'entraînement / le capteur a dépassé la plage de déplacement maximale possible. Cette valeur peut être lue dans p0412 et doit être interprétée comme nombre de tours de la charge. Pour p0411.0 = 1, lorsqu'un axe linéaire est configuré, la plage de déplacement maximale est fixée à 64 fois (+/- 32 fois) la valeur de p0421. Pour p0411.3 = 1, lorsqu'un axe linéaire est configuré, la plage de déplacement maximale est fixée à la valeur maximale de +/-p0412/2 (arrondie vers le bas sur un nombre de tours entier). La valeur maximale dépend du nombre de traits (p0408) et de la résolution fine (p0419).
Remède :	Pour supprimer le défaut : - Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4). - Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1). - Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0). Acquitter ensuite le défaut et référencer le codeur absolu.

231501	<Emplacement>Capteur 1: Suivi de position Position du capteur hors fenêtre de tolérance
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET1 (ARRET2, NEANT) Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	L'entraînement / le capteur a été déplacé à l'état désactivé d'une distance supérieure à celle réglée dans la plage de tolérance. La relation entre mécanique et capteur n'existe peut être plus. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Ecart par rapport à la dernière position du capteur en incréments de la valeur absolue. Le signe indique le sens de déplacement. Remarque : L'écart trouvé est également indiqué dans r0477. Voir aussi : p0413, r0477
Remède :	Réinitialiser le suivi de position comme suit : - Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4). - Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1). - Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0). Ensuite le défaut doit être acquitté et, le cas échéant, un référencement du codeur absolu doit être effectué (p2507). Voir aussi : p0010

231502	<Emplacement>Capteur 1: Capteur avec réducteur de mesure sans signaux valides
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET1 (ARRET2) Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : Le capteur avec réducteur de mesure ne fournit plus aucun signal valide.
Remède : Tous les capteurs avec réducteur de mesure en service doivent fournir des mesures valides.

231503 **<Emplacement>Capteur 1: suivi de position impossible à réinitialiser**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : Infeed: ARRET1 (ARRET2, NEANT)
 Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Impossible de réinitialiser le suivi de position pour le réducteur de mesure.
Remède : Pour supprimer le défaut :
 - Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4).
 - Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1).
 - Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0).
 Acquitter ensuite le défaut et référencer le codeur absolu.

231700 **<Emplacement>Capteur 1: Test d'efficacité ne fournit pas la valeur attendue**
Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
 Bit x = 1 : échec du test d'efficacité x.
Remède : Remplacer le capteur.

231800 **<Emplacement>Capteur 1: Signalisation groupée**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : Infeed: ARRET2 (NEANT)
 Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement : NEANT
Cause : Le capteur moteur a détecté au moins une erreur.
 Voir aussi : p0491
Remède : Effectuer une évaluation des autres signalisations actuellement présentes.

231801 **<Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent**
Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (NEANT)
 Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée.
 Cause du défaut :
 10 (= 0A hex) :
 Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
 Voir aussi : p0491

Remède : - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
 - Remplacer le composant concerné.
 Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

231802 **<Emplacement>Capteur 1: Dépassement de tranche de temps**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (NEANT)
 Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Un dépassement de la tranche de temps s'est produit pour le capteur 1.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 yx hex : y = fonction concernée (diagnostic d'erreur interne à Siemens), x = tranche de temps concernée
 x = 9 :
 Dépassement de tranche de temps rapide (temps de cycle du régulateur de courant).
 x = A :
 Dépassement de tranche de temps moyenne.
 x = C :
 Dépassement de tranche de temps lente.
 yx = 3E7 :
 Timeout lors de l'attente de SYNO (par ex. retour inattendu en fonctionnement acyclique).
 Voir aussi : p0491

Remède : Augmenter la période d'échantillonnage du régulateur de courant.
 Remarque :
 Pour une période d'échantillonnage du régulateur de courant = 31,25 µs, utiliser un SMx20 avec le numéro de référence 6SL3055-0AA00-5xA3.

231804 **<Emplacement>Capteur 1: Total de contrôle incorrect**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (NEANT)
 Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : POWER ON (IMMEDIAT)

Cause :	Une erreur de total de contrôle est survenue lors de la lecture de la mémoire de programme du Sensor Module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex yyyy : Zone de mémoire concernée. xxxx : Différence entre le total de contrôle lors du POWER ON et le total de contrôle actuel. Voir aussi : p0491
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Mettre à niveau le firmware (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4). - Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée. - Remplacer le Sensor Module.

231805	<Emplacement>Capteur 1: Total de contrôle EEPROM incorrect
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET2 (NEANT) Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Les données de paramétrage internes sont corrompues Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : 01 : Erreur d'accès à l'EEPROM. 02 : Le nombre de blocs dans l'EEPROM est trop élevé. Voir aussi : p0491
Remède :	Remplacer la carte.

231806	<Emplacement>Capteur 1: Echec de l'initialisation
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET2 (NEANT) Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS

Cause :	L'initialisation du capteur a échoué. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Bits 0, 1 : L'initialisation du capteur avec moteur tournant a échoué (écart entre position approchée et précise en nombre de traits de codeur/4) Bit 2 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie A. Bit 3 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie B. Bit 4 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour l'entrée accélération. Bit 5 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie de sécurité A. Bit 6 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie de sécurité B. Bit 7 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie C. Bit 8 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie D. Bit 9 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie R. Bit 10 : La différence des tensions médianes entre les voies A et B est trop importante (> 0,5 V). Bit 11 : La différence des tensions médianes entre les voies C et D est trop importante (> 0,5 V). Bit 12 : La différence des tensions médianes entre les voies de sécurité A et B est trop importante (> 0,5 V). Bit 13 : La différence des tensions médianes entre la voie A et la voie de sécurité B est trop importante (> 0,5 V). Bit 14 : La différence des tensions médianes entre la voie B et la voie de sécurité A est trop importante (> 0,5 V). Bit 15 : L'écart type des tensions médianes déterminées est trop important (> 0,3 V). Bit 16 : Erreur interne - erreur lors de la lecture d'un registre (CAFE). Bit 17 : Erreur interne - erreur lors de l'écriture d'un registre (CAFE). Bit 18 : Erreur interne - absence de l'adaptation des tensions médianes. Bit 19 : Erreur interne - accès CAN incorrect. Bit 20 : Erreur interne - aucun passage par zéro n'a été trouvé. Bit 28 : Erreur lors de l'initialisation de l'appareil de mesure EnDat 2.2. Bit 29 : Erreur lors de la lecture des données à partir de l'appareil de mesure EnDat 2.2. Bit 30 : Total de contrôle EEPROM de l'appareil de mesure EnDat 2.2 incorrect. Bit 31 : Données de l'appareil de mesure EnDat 2.2 incohérentes. Remarque : Bits 0, 1 : Jusqu'à 6SL3055-0AA00-5*A0 Bits 2 ... 20 : A partir de 6SL3055-0AA00-5*A1 Voir aussi : p0491
Remède :	Acquitter le défaut. Si le défaut ne peut pas être acquitté : Bits 2 ... 9 : Contrôler la tension d'alimentation du capteur. Bits 2 ... 14 : Contrôler le câble correspondant. Bit 15 sans autres bits : Contrôler la voie R, vérifier le réglage dans p0404. Bit 28 : Contrôler le câble entre le convertisseur EnDat 2.2 et l'appareil de mesure. Bit 29 ... 31 : Remplacer l'appareil de mesure défectueux.

231811	<Emplacement>Capteur 1: Numéro de série de capteur modifié
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	Le numéro de série du capteur moteur synchrone a changé, La modification n'est vérifiée que pour les capteurs avec numéro de série (par ex. codeur EnDat) et moteurs incorporés (par ex. p0300 = 401) ou moteurs non listés (p0300 = 2). Cause 1 : - Le capteur a été remplacé. Cause 2 : - Nouvelle mise en service d'un moteur non listé, à entraînement direct ou linéaire. Cause 3 : - Le moteur avec capteur intégré et référencé a été remplacé. Cause 4 : - Le firmware a été mis à jour avec une version qui effectue un contrôle du numéro de série des capteurs. Remarque : En cas de régulation de position, le numéro de série est repris lors de l'activation du référencement (p2507 = 2). Pour un codeur référencé (p2507 = 3), le changement du numéro de série est vérifié et, le cas échéant, le référencement est annulé (p2507 = 1). Pour occulter la surveillance du numéro de série, procéder ainsi : - Régler le numéro de série suivant pour le jeu de paramètres codeur correspondant : p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0. - Paramétrer F07414 sur le type de signalisation N (p2118, p2119). Voir aussi : p0491
Remède :	Concernant la cause 1, 2 : Effectuer le référencement automatique à l'aide de l'identification de la position des pôles. Acquitter le défaut. Lancer l'identification de la position des pôles avec p1990 = 1. Vérifier ensuite que l'identification de la position des pôles a été exécutée correctement. SERVO : Si on a paramétré dans p1980 une méthode d'identification de position des pôles et dans p0301 un type de moteur autre qu'un type avec capteur référencé en usine, p1990 est automatiquement activé. ou Régler le référencement via p0431. Le nouveau numéro de série est alors pris en compte automatiquement. ou Effectuer l'ajustement mécanique du capteur. Valider le nouveau numéro de série avec p0440 = 1. Concernant la cause 3, 4 : Valider le nouveau numéro de série avec p0440 = 1.

231812 <Emplacement>Capteur 1: Cycle demandé ou le timing RX / TX n'est pas pris en charge

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Un cycle demandé par la Control Unit ou le timing RX / TX n'est pas pris en charge. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 0 : Le cycle d'application n'est pas pris en charge. 1: Le cycle DRIVE-CLiQ n'est pas pris en charge. 2 : Intervalle entre les instants RX et TX trop petit. 3 : Instant TX en avance.
Remède :	Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

231813 <Emplacement>Capteur 1: Matériel Défaillance de l'unité logique

Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: NEANT
 Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
 Bit 0 : ALU watchdog s'est déclenché.
 Bit 1 : ALU a détecté une erreur de signe de vie.

Remède : Remplacer le capteur.

231820 <Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Télégramme incorrect

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2
 Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée.
 Cause du défaut :
 1 (= 01 hex) :
 erreur de total de contrôle (erreur CRC).
 2 (= 02 hex) :
 La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
 3 (= 03 hex) :
 La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
 4 (= 04 hex) :
 La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
 5 (= 05 hex) :
 Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
 6 (= 06 hex) :
 L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
 7 (= 07 hex) :
 Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un.
 8 (= 08 hex) :
 Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un.
 9 (= 09 hex) :
 Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
 16 (= 10 hex) :
 Le télégramme reçu est en avance.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
 Voir aussi : p0491

Remède : - Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
 - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
 - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
 Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

231835 <Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :
Infeed: ARRET2
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :
La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Cause du défaut :
33 (= 21 hex) :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.
34 (= 22 hex) :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.
64 (= 40 hex) :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Voir aussi : p0491

Remède :
- Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

231836 <Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :
Infeed: ARRET2
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :
La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées.
Cause du défaut :
65 (= 41 hex) :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Voir aussi : p0491

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

231837 <Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Composant défectueux

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :	Infeed: ARRET2 Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu. Cause du défaut : 32 (= 20 hex) : Erreur dans l'en-tête du télégramme. 35 (= 23 hex) : Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 66 (= 42 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 67 (= 43 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut Voir aussi : p0491
Remède :	- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904). - Remplacer le composant concerné.

231840	<Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Défaut en-dessous du seuil de signalisation
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	Un défaut DRIVE-CLiQ en-dessous du seuil de signalisation est survenu. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 7 (= 07 hex) : Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un. 8 (= 08 hex) : Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 10 (= 0A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1. 11 (= 0B hex) : Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 32 (= 20 hex) : Erreur dans l'en-tête du télégramme. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 35 (= 23 hex) : Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 65 (= 41 hex) : Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi. 66 (= 42 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 67 (= 43 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

231845	<Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET2 Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée. Cause du défaut : 11 (= 0B hex) : Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut Voir aussi : p0491
Remède :	Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

231850	<Emplacement>Capteur 1: Evaluation du capteur Erreur logicielle interne
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET2 (NEANT) Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	POWER ON
Cause :	Une erreur logicielle interne s'est produite dans le Sensor Module du capteur 1. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 : La tranche de temps d'arrière-plan est bloquée. 2 : Le total de contrôle de la mémoire code est incorrect. 10000 : La mémoire OEM du codeur EnDat contient des données incompréhensibles. 11000 ... 11499 : Les données de description de EEPROM sont incorrectes. 11500 ... 11899 : Les paramètres d'étalonnage de EEPROM sont incorrects. 11900 ... 11999 : Les paramètres de configuration de EEPROM sont incorrects. 12000 ... 12008 : Communication avec un CAN perturbée. 16000 : Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation d'application. 16001 : Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation ALU. 16002 : Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation HISI / SISI. 16003 : Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation Safety Integrated. 16004 : Capteur DRIVE-CLiQ Erreur système interne. Voir aussi : p0491
Remède :	- Remplacer le Sensor Module. - Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant. - Contacter le service d'assistance téléphonique.

231851	<Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2)
 Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 1) à la Control Unit est perturbée.
 Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit.
 Cause du défaut :
 10 (= 0A hex) :
 Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :
 - Mettre à niveau le firmware du composant concerné.
 - Exécuter un POWER ON du composant concerné (mise hors/sous tension).

231860 <Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Erreur télégramme

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2)
 Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 1) à la Control Unit est perturbée. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 17 (= 11 hex) : Erreur CRC et le télégramme reçu est en avance. 18 (= 12 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 19 (= 13 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 20 (= 14 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 21 (= 15 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 22 (= 16 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 25 (= 19 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

231875	<Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Coupure de la tension d'alimentation
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET2 Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation. Cause du défaut : 9 (= 09 hex) : La tension d'alimentation du composant est coupée. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Contrôler le câblage de la tension d'alimentation du composant DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact...). - Contrôler le dimensionnement de l'alimentation du composant DRIVE-CLiQ.

231885	<Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2) Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 1) à la Control Unit est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées. Cause du défaut : 26 (= 1A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 98 (= 62 hex) : Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Vérifier la tension d'alimentation du composant concerné. - Exécuter un POWER ON. - Remplacer le composant concerné. Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

231886	<Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2) Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 1) à la Control Unit est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées. Cause du défaut : 65 (= 41 hex) : Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON. - Vérifier si la version de firmware du capteur (r0148) est compatible avec la version de firmware de la Control Unit (r0018).

231887	<Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Composant défectueux
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2) Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Un défaut a été détecté sur le composant DRIVE-CLiQ concerné (Sensor Module pour capteur 1). Un matériel défectueux ne peut pas être exclu. Cause du défaut : 32 (= 20 hex) : Erreur dans l'en-tête du télégramme. 35 (= 23 hex) : Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 66 (= 42 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 67 (= 43 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 96 (= 60 hex) : La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation. 97 (= 61 hex) : La transmission des caractéristiques dure trop longtemps. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904). - Remplacer le composant concerné.

231895	<Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Transmission de données cyclique en alternance perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2) Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 1) à la Control Unit est perturbée.
Cause du défaut :
11 (= 0B hex) :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

231896 **<Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Propriétés de composant incohérentes**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, CAPTEUR, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, CAPTEUR, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Les propriétés du composant DRIVE-CLiQ (Sensor Module pour capteur 1) indiqué par la valeur de défaut ont été modifiées par rapport à celles de démarrage et ne sont plus compatibles. Le remplacement d'un câble DRIVE-CLiQ ou composant DRIVE-CLiQ est peut-être à l'origine de l'erreur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de composant.

Remède : - Exécuter un POWER ON.
- Si l'on remplace un composant, utiliser un type de composant similaire et si possible ayant la même version de firmware.
- Si l'on remplace des câbles, utiliser dans la mesure du possible des câbles de même longueur (tenir compte de la longueur maximale des câbles).

231899 **<Emplacement>Capteur 1: Défaut inconnu**

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Servo: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Un défaut s'est produit sur le Sensor Module pour le capteur 1 et n'a pas pu être interprété par le firmware de la CU. Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du défaut.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de ce nouveau défaut.
Voir aussi : p0491

Remède : - Remplacer le firmware du Sensor Module par un firmware plus ancien (r0148).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

231902 **<Emplacement>Capteur 1: Une erreur bus SPI s'est produite**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Erreur lors de l'utilisation du bus SPI interne.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

231903 **<Emplacement>Capteur 1: Une erreur bus I2C s'est produite**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Erreur lors de l'utilisation du bus I2C interne.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

231905 **<Emplacement>Capteur 1: Paramétrage incorrect**

Valeur de signalisation : paramètre : %1, information complémentaire : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Servo: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	Un paramètre du capteur 1 a été détecté comme étant incorrect. Le type de capteur paramétré ne correspond peut-être pas à celui connecté. Le paramètre concerné peut être déterminé comme suit : - Déterminer le numéro de paramètre à l'aide de la valeur de défaut (r0949). - Déterminer l'indice de paramètre (p0187). Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : yyyyxxxx déc : yyyy = informations complémentaires, xxxx = paramètre xxxx = 421 : Pour un codeur EnDat/SSI, la position absolue dans le protocole doit être inférieure ou égale à 30 bits. yyyy = 0 : aucune autre information existante. yyyy = 1 : niveau HTL (p0405.1 = 0) combiné avec surveillance de voie A/B<>-A/B (p0405.2 = 1) non pris en charge par ce composant. yyyy = 2 : un numéro de code est indiqué dans p0400 pour un codeur identifié, mais aucune identification n'a été réalisée. Démarrer une nouvelle identification de codeur. yyyy = 3 : un numéro de code est indiqué dans p0400 pour un codeur identifié, mais aucune identification n'a été réalisée. Sélectionner dans p0400 un codeur de la liste avec un numéro de code < 10000. yyyy = 4 : codeur SSI (p0404.9 = 1) sans voie A/B non pris en charge par ce composant. yyyy = 5 : pour le capteur SQW, la valeur dans p4686 est supérieure à la valeur dans p0425. yyyy = 6 : capteur DRIVE-CLiQ non utilisable avec cette version du firmware. yyyy = 7 : Pour un capteur SQW, la correction XIST1 (p0437.2) est uniquement autorisée en présence de tops zéro équidistants. yyyy = 8 : La longueur de paire de pôles du moteur n'est pas prise en charge par la règle linéaire utilisée. yyyy = 9 : La longueur de la position dans le protocole EnDat ne doit pas dépasser 32 bits. yyyy = 10 : Le capteur raccordé n'est pas pris en charge. yyyy = 11 : La surveillance de voie n'est pas prise en compte par le matériel. Voir aussi : p0491
Remède :	- Vérifier si le type de capteur connecté est conforme au type paramétré. - Corriger le paramètre indiqué par la valeur de défaut (r0949) et p0187. Concernant le numéro de paramètre = 314 : - Vérifier le nombre de paires de pôles et la transmission du réducteur de mesure. Le quotient "Nombre de paires de pôles" / "Rapport du réducteur de mesure" doit être inférieur ou égal à 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

231912	<Emplacement>Capteur 1: Combinaison d'appareils non autorisée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: CAPTEUR (NEANT) Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: CAPTEUR (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS

Cause :	La combinaison d'appareils sélectionnée n'est pas prise en charge. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1003: L'appareil de mesure raccordé ne peut pas être exploité avec le convertisseur EnDat 2.2. Par exemple, l'appareil de mesure ne dispose pas d'un nombre de traits / d'une résolution de 2^n. 1005: Le type de l'appareil de mesure (incrémental) n'est pas prise en charge par le convertisseur EnDat 2.2. 1006: La durée maximale (31,25 µs) de la transmission EnDat a été dépassée. 2001: La combinaison réglée de temps de cycle du régulateur de courant, temps de cycle DP et temps de cycle Safety Integrated n'est pas prise en charge par le convertisseur EnDat 2.2. 2002: La résolution de l'appareil de mesure linéaire n'est pas compatible avec la longueur de paire de pôles du moteur linéaire.
Remède :	Valeur de défaut = 1003, 1005, 1006 : - Utiliser un appareil de mesure autorisé. Valeur de défaut = 2001 : - Régler une combinaison de temps de cycle autorisée (le cas échéant, utiliser les réglages standard). Valeur de défaut = 2002 : - Utiliser un appareil de mesure avec une résolution plus faible (p0422).

231915	<Emplacement>Capteur 1: Erreur de configuration
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La configuration du capteur 1 est incorrecte. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1: Modification de paramétrage entre défaut/alarme non autorisée. 419: Lorsque la résolution fine Gx_XIST2 a été configurée, le capteur détecte une mesure de position absolue maximale possible (r0483) qui ne peut plus être représentée au sein des 32 bits.
Remède :	Valeur d'alarme = 1 : N'effectuer aucune modification de paramétrage entre défaut/alarme. Valeur d'alarme = 419 : Diminuer la résolution fine (p0419) ou désactiver la surveillance (p0437.25) si la plage multitour entière n'est pas nécessaire.

231916	<Emplacement>Capteur 1: Erreur de paramétrage
Valeur de signalisation :	paramètre : %1, information complémentaire : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) HLA: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT

- Cause :** Un paramètre du capteur 1 a été détecté comme étant incorrect.
 Le type de capteur paramétré ne correspond peut-être pas à celui connecté.
 Le paramètre concerné peut être déterminé comme suit :
 - Déterminer le numéro de paramètre à l'aide de la valeur de défaut (r0949).
 - Déterminer l'indice de paramètre (p0187).
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Numéro de paramètre.
 Voir aussi : p0491
- Remède :** - Vérifier si le type de capteur connecté est conforme au type paramétré.
 - Corriger le paramètre indiqué par la valeur de défaut (r0949) et p0187.

-
- 231920** **<Emplacement>Capteur 1: Défaut sonde thermométrique**
- Valeur de signalisation :** cause du défaut : %1, numéro de canal : %2
- Objet entraînement :** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** NEANT
- Acquittement :** NEANT
- Cause :** Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
 Cause du défaut :
 1 (= 01 hex) :
 Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY : R > 1630 ohms).
 2 (= 02 hex) :
 Résistance mesurée trop faible (CTP : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms).
 Autres valeurs :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de canal, xx = cause du défaut
 Voir aussi : p0491
- Remède :** - Vérifier que le type et la connexion du câble de capteur sont appropriés.
 - Vérifier la sélection de la sonde thermométrique dans p0600 à p0603.
 - Remplacer le Sensor Module (défaillance matérielle ou données d'étalonnage incorrectes).

-
- 231930** **<Emplacement>Capteur 1: Datalogger a enregistré des données**
- Valeur de signalisation :** -
- Objet entraînement :** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** NEANT
- Acquittement :** NEANT

Cause :	Si la fonction "Datalogger" est activée (p0437.0 = 1), une erreur est survenue sur le Sensor Module. Cette signalisation indique que les données de diagnostic correspondant à l'erreur ont été enregistrées sur la carte mémoire. Elles sont stockées dans le répertoire suivant : /USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN ... /USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN /USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT Le fichier TXT contient les informations suivantes : - Affichage du fichier BIN ayant fait l'objet du dernier accès en écriture. - Nombre d'opérations d'écriture encore possibles (de 10000 dans le sens décroissant). Remarque : L'évaluation des fichiers BIN ne peut s'effectuer qu'en interne par Siemens.
Remède :	Non nécessaire. L'alarme disparaît automatiquement. Datalogger est prêt pour l'enregistrement du cas d'erreur suivant.

231940	<Emplacement>Capteur 1: Capteur de broche S1 Tension incorrecte
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La tension du capteur analogique S1 de la broche est en dehors de la plage admissible. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Niveau de signal du capteur S1. Remarque : Un niveau de signal de 500 mV correspond à la valeur numérique 500 déc.
Remède :	- Contrôler l'outil de serrage. - Contrôler la tolérance et l'adapter, le cas échéant (p5040). - Contrôler les seuils et les adapter, le cas échéant (p5041). - Contrôler le capteur analogique S1 et les connexions. Voir aussi : p5040 (Broche Valeurs de seuil de tension Tolérance), p5041 (Broche Valeurs de seuil de tension)

231950	<Emplacement>Capteur 1: Erreur logicielle interne
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	CAPTEUR (ARRET2)
Acquittement :	POWER ON
Cause :	Une erreur logicielle interne s'est produite. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : La valeur de défaut contient des informations sur la source d'erreur. Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	- Le cas échéant, mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module. - Contacter le service d'assistance téléphonique.

231999	<Emplacement>Capteur 1: Alarme inconnue
Valeur de signalisation :	nouvelle signalisation : %1

Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Une alarme s'est produite sur le Sensor Module pour le capteur 1 et n'a pas pu être interprétée par le firmware de la CU. Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Numéro de l'alarme. Remarque : Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de cette nouvelle alarme. Voir aussi : p0491
Remède :	- Remplacer le firmware du Sensor Module par un firmware plus ancien (r0148). - Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

232100	<Emplacement>Capteur 2: Erreur d'intervalle entre tops zéro
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	L'intervalle mesuré entre tops zéro ne correspond pas à l'intervalle paramétré. Pour les capteurs avec tops zéro à intervalles codés, l'espacement des tops zéro est déterminé à partir des tops zéro détectés par paires. Il en découle qu'un top zéro manquant, du fait de la formation de paires, ne conduit pas à un défaut et n'a pas d'incidence sans le système. L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires). Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Dernier intervalle entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 trait de codeur). Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants). - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425). - Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438). - Remplacer capteur ou câble du capteur.

232101	<Emplacement>Capteur 2: Défaillance top zéro
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	La valeur de 1,5 fois l'espacement paramétré des tops zéro a été dépassé. L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires). Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Nombre d'incrémentations après le POWER ON ou depuis le dernier top zéro saisi (4 incréments = 1 trait de codeur).

- Remède :**
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
 - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425).
 - Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438).
 - Si p0437.1 est activé, vérifier p4686.
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.

232103 <Emplacement>Capteur 2: Erreur d'amplitude Voie R

- Valeur de signalisation :** voie R : %1
- Objet entraînement :** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
- Acquittement :** IMMEDIAT
- Cause :** L'amplitude du top zéro (voie R) du capteur 2 ne se situe pas dans la bande de tolérance.
Le défaut peut être déclenché par un dépassement du niveau de tension unipolaire (RP/RN) ou en cas de dépassement de la limite inférieure de l'amplitude différentielle.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex : yyyy = 0, xxxx = niveau de signal de la voie R (16 bits avec signe).
Les seuils de déclenchement des niveaux de signal unipolaires du capteur sont < 1400 mV et > 3500 mV.
Le seuil de déclenchement des niveaux de signal différentiels du capteur est < -1600 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque :
La valeur analogique de l'erreur d'amplitude n'est pas synchrone avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
La valeur de défaut peut seulement être représentée entre -32768 ... 32767 déc (-770 ... 770 mV).
Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies :
- Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.31 = 1).
- La surveillance est activée (p0437.31 = 1).
- Remède :**
- Contrôler la plage de vitesses ; la réponse en fréquence (réponse en amplitude) du système de mesure est peut être insuffisante pour la plage de vitesses.
 - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Vérifier les connecteurs et les contacts.
 - Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro).
 - Vérifier si le top zéro est raccordé et si la polarité des câbles de signaux RP et RN n'est pas inversée.
 - Remplacer le câble du capteur.
 - Remplacer le capteur en cas d'encrassement du disque du capteur ou de dégradation de l'éclairage.

232110 <Emplacement>Capteur 2: Communication série perturbée

- Valeur de signalisation :** cause du défaut : %1 bin
- Objet entraînement :** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
- Acquittement :** SUPPR IMPULSIONS

- Cause :** La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module interface est défectueuse.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
- Bit 0 : Bit d'alarme du protocole de position.
 - Bit 1 : Niveau repos incorrect sur la ligne de données.
 - Bit 2 : Le capteur ne répond pas (pas de bit départ en l'espace de 50 ms).
 - Bit 3 : CRC incorrect : Le total de contrôle dans le protocole du capteur ne correspond pas aux données.
 - Bit 4 : Acquiescement du capteur incorrect : le capteur a mal interprété la requête ou ne peut pas l'exécuter.
 - Bit 5 : Erreur interne dans le driver série : une instruction de mode non autorisée a été demandée.
 - Bit 6 : Timeout à la lecture cyclique.
 - Bit 7 : Timeout lors de la communication avec le registre.
 - Bit 8 : Protocole trop long (ex. > 64 bits).
 - Bit 9 : Débordement du tampon de réception.
 - Bit 10 : Erreur de trame à la double lecture.
 - Bit 11 : Erreur de parité.
 - Bit 12 : Niveau sur ligne de données incorrect durant période de monostable.
 - Bit 13 : Ligne de données incorrecte.
 - Bit 14 : Erreur lors de la communication avec le registre.
 - Bit 15 : Erreur de communication interne.
- Remarque :
- Dans le cas d'un codeur EnDat 2.2, la signification de la valeur de défaut est décrite sous le défaut F3x135 (x = 1, 2, 3).
- Remède :**
- Pour valeur de défaut bit 0 = 1 :
 - Capteur défectueux. F31111 fournit éventuellement des détails supplémentaires.
 - Pour valeur de défaut bit 1 = 1 :
 - Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur.
 - Pour valeur de défaut bit 2 = 1 :
 - Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur.
 - Pour valeur de défaut bit 3 = 1 :
 - CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur.
 - Pour valeur de défaut bit 4 = 1 :
 - CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module.
 - Pour valeur de défaut bit 5 = 1 :
 - CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module.
 - Pour valeur de défaut bit 6 = 1 :
 - Mettre à jour le firmware du Sensor Module.
 - Pour valeur de défaut bit 7 = 1 :
 - Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur.
 - Pour valeur de défaut bit 8 = 1 :
 - Vérifier le paramétrage (p0429.2).
 - Pour valeur de défaut bit 9 = 1 :
 - CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module.
 - Pour valeur de défaut bit 10 = 1 :
 - Vérifier le paramétrage (p0429.2, p0449).
 - Pour valeur de défaut bit 11 = 1 :
 - Vérifier le paramétrage (p0436).
 - Pour valeur de défaut bit 12 = 1 :
 - Vérifier le paramétrage (p0429.6).
 - Pour valeur de défaut bit 13 = 1 :
 - Vérifier la ligne de données.
 - Pour valeur de défaut bit 14 = 1 :
 - Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur.

232111	<Emplacement>Capteur 2: Codeur absolu Erreur interne
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin, information complémentaire : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Le mot de défaut du codeur absolu contenait des bits d'erreur mis à 1. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : yyyyxxx hex : yyyy = information complémentaire, xxx = cause du défaut yyyy = 0 : Bit 0 : Panne d'éclairage. Bit 1 : Amplitude de signal trop faible. Bit 2 : Valeur de position incorrecte. Bit 3 : Surtension alimentation capteur. Bit 4 : Sous-tension alimentation capteur. Bit 5 : Surintensité alimentation capteur. Bit 6 : Remplacement de batterie nécessaire. yyyy = 1 : Bit 0 : Amplitude de signal en dehors de la plage de régulation. Bit 1 : Défaut interface multitour. Bit 2 : Erreur de données interne (monotour/multitour non progressif). Bit 3 : Défaut interface EEPROM. Bit 4 : Défaut du convertisseur SAR. Bit 5 : Erreur lors de la transmission des données de registre. Bit 6 : Erreur interne détectée sur broche Error (nErr). Bit 7 : Seuil de température dépassé vers le haut/bas.
Remède :	Pour yyyy = 0 : Pour valeur de défaut bit 0 = 1 : Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur. Pour valeur de défaut bit 1 = 1 : Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur. Pour valeur de défaut bit 2 = 1 : Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur. Pour valeur de défaut bit 3 = 1 : Tension d'alimentation 5 V incorrecte. Dans le cas de l'utilisation d'un SMC: contrôler le câble de liaison entre capteur et SMC ou remplacer le SMC. Dans le cas de l'utilisation d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur. Pour valeur de défaut bit 4 = 1 : Tension d'alimentation 5 V incorrecte. Dans le cas de l'utilisation d'un SMC: contrôler le câble de liaison entre capteur et SMC ou remplacer le SMC. Dans le cas de l'utilisation d'un moteur avec DRIVE-CLiQ: remplacer le moteur. Pour valeur de défaut bit 5 = 1 : Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur. Pour valeur de défaut bit 6 = 1 : Changement de pile nécessaire (uniquement sur un capteur secouru par pile). Pour yyyy = 1 : Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur.

232112 <Emplacement>Capteur 2: Bit d'erreur à 1 dans le protocole série

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : Le capteur transmet un bit d'erreur à 1 par le biais du protocole série.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 : Bit de défaut du protocole de position.

Remède : Pour la valeur de défaut bit 0 = 1 :
Dans le cas d'un codeur EnDat, F31111 fournit éventuellement davantage de détails.

232115 <Emplacement>Capteur 2: Erreur d'amplitude Voie A ou B ($A^2 + B^2$)

Valeur de signalisation : voie A : %1, voie B : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : L'amplitude (racine carrée de $A^2 + B^2$) du capteur 2 dépasse la tolérance autorisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe)
xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est < 170 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 750 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) :
La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2,0 Veff). Le seuil de déclenchement se situe entre < 1070 mV et > 3582 mV.
Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 6666 hex = 26214 déc.
Remarque :
Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.

Remède :

- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer capteur ou câble du capteur.
- Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).

Pour les systèmes de mesure sans propres paliers :

- Ajuster la tête de détection et vérifier le palier de la roue de mesure.

Pour les systèmes de mesure avec propres paliers :

- Vérifier qu'aucune pression axiale n'est exercée sur le boîtier du capteur.

232116 <Emplacement>Capteur 2: Erreur d'amplitude Surveillance Voie A + B

Valeur de signalisation : voie A : %1, voie B : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	L'amplitude des signaux redressés de capteur A et B et l'amplitude provenant de la racine carrée de $A^2 + B^2$ pour le capteur 2 ne se situe pas dans la bande de tolérance. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe) xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe) La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %). Le seuil de déclenchement est < 130 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 955 mV. Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc. Remarque : Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Remède :	- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Remplacer capteur ou câble du capteur. - Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).

232117	<Emplacement>Capteur 2: Inversion des signaux A/B/R incorrecte
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Sur un capteur à signaux rectangulaires (bipolaire, à terminaison double), les signaux A*, B* et R* ne sont pas inversés par rapport aux signaux A, B et R. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bits 0 ... 15 : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens. Bit 16 : Erreur voie A. Bit 17 : Erreur voie B. Bit 18 : Erreur voie R. Remarque : Pour SMC30 (n° de référence 6SL3055-0AA00-5CA0 et 6SL3055-0AA00-5CA1 uniquement), CUA32, CU310 : Un capteur à signaux rectangulaires sans voie R est utilisé et la surveillance de voie (p0405.2 = 1) est activée.
Remède :	- Contrôler le capteur/câble. - Le capteur fournit-il des signaux et des signaux inversés ? Remarque : Pour SMC30 (n° de référence 6SL3055-0AA00-5CA0 et 6SL3055-0AA00-5CA1 uniquement) : - Contrôler le réglage de p0405 (p0405.2 = 1 n'est possible que lorsque le capteur est connecté à X520). Pour un capteur à signaux rectangulaires sans voie R, les ponts suivants doivent être réglés en cas de connexion à X520 (SMC30) ou X23 (CUA32, CU310) : - Broche 10 (signal de référence R) <--> broche 7 (alimentation capteur / masse) - Broche 11 (signal de référence R inversé) <--> broche 4 (alimentation capteur)

232118	<Emplacement>Capteur 2: Différence de vitesse hors tolérance
Valeur de signalisation :	%1

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la différence de vitesse entre plusieurs cycles d'échantillonnage a dépassé la valeur dans p0492. Le changement de la mesure de vitesse, éventuellement moyennée, est surveillé dans la période d'échantillonnage du régulateur de courant. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens. Voir aussi : p0492
Remède :	- Vérifier la continuité du câble d'alimentation du tachymètre. - Contrôler la mise à la terre du blindage de tachymètre. - Augmenter, le cas échéant, la différence de vitesse maximale par cycle d'échantillonnage (p0492).

232120	<Emplacement>Capteur 2: Tension d'alimentation incorrecte
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Une erreur au niveau de la tension d'alimentation a été détectée pour le capteur 2. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : Sous-tension sur le câble de lecture. Bit 1 : Surintensité dans l'alimentation du capteur. Bit 2 : Surintensité dans l'alimentation du capteur sur le câble Excitation résolveur (pôle négatif). Bit 3 : Surintensité dans l'alimentation du capteur sur le câble Excitation résolveur (pôle positif). Bit 4 : L'alimentation 24 V par le Power Module (PM) est surchargée. Bit 5 : Surintensité sur la connexion EnDat du convertisseur. Bit 6 : Surtension sur la connexion EnDat du convertisseur. Bit 7 : Défaut matériel sur la connexion EnDat du convertisseur. Remarque : L'intervention des câbles de capteur 6FX2002-2EQ00-.... et 6FX2002-2CH00-.... peut entraîner la destruction du capteur du fait de la permutation des broches de la tension d'alimentation.

Remède :

- Pour valeur de défaut bit 0 = 1 :
 - Le câble de capteur connecté est-il adéquat ?
 - Contrôler les connecteurs du câble de capteur.
 - SMC30 : Vérifier le paramétrage (p0404.22).
- Pour valeur de défaut bit 1 = 1 :
 - Le câble de capteur connecté est-il adéquat ?
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.
- Pour valeur de défaut bit 2 = 1 :
 - Le câble de capteur connecté est-il adéquat ?
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.
- Pour valeur de défaut bit 3 = 1 :
 - Le câble de capteur connecté est-il adéquat ?
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.
- Pour valeur de défaut bit 5 = 1 :
 - L'appareil de mesure sur le convertisseur est-il correctement raccordé ?
 - Remplacer l'appareil de mesure ou le câble vers l'appareil de mesure.
- Pour valeur de défaut bit 6, 7 = 1 :
 - Remplacer le convertisseur EnDat 2.2 défectueux.

232121 **<Emplacement>Capteur 2: Position approchée incorrecte**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : Un défaut a été détecté sur le module d'acquisition de mesure.
En raison de ce défaut, il est à supposer que l'acquisition de mesure fournit une valeur de position approchée incorrecte.

Remède : Remplacer le moteur avec DRIVE-CLiQ ou le Sensor Module correspondant.

232122 **<Emplacement>Capteur 2: Tension d'alimentation interne incorrecte**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET1

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La tension de référence interne de l'ASIC pour le capteur 2 est incorrecte.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 : Tension de référence incorrecte.
2 : Sous-tension interne.
3 : Surtension interne.

Remède : Remplacer le moteur avec DRIVE-CLiQ ou le Sensor Module correspondant.

232123 **<Emplacement>Capteur 2: Niveau de signal A/B unipolaire hors tolérance**

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le niveau unipolaire (AP/AN ou BP/BN) du capteur 2 se situe en dehors de la tolérance autorisée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 = 1 : soit AP ou AN hors tolérance. Bit 16 = 1 : soit BP ou BN hors tolérance. La valeur nominale des niveaux de signal unipolaires du capteur doit se situer dans la plage de 2500 mV +/-500 mV. Les seuils de déclenchement se situent entre < 1700 mV et > 3300 mV. Remarque : Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies : - Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.31 = 1). - La surveillance est activée (p0437.31 = 1).
Remède :	- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Vérifier les connecteurs et les contacts. - Vérifier la présence d'un court-circuit d'un câble de signaux avec masse ou tension de service. - Remplacer le câble du capteur.

232125	<Emplacement>Capteur 2: Erreur d'amplitude Voie A ou B surmodulée
Valeur de signalisation :	voie A : %1, voie B : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	L'amplitude de la voie A ou B du capteur 2 dépasse la bande de tolérance autorisée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe) xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe) La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %). Le seuil de déclenchement est > 750 mV. Une saturation du convertisseur analogique/numérique génère également cette erreur. Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc. Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) : La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2,0 Veff). Le seuil de déclenchement est > 3582 mV. Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 6666 hex = 26214 déc. Remarque : Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Remède :	- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Remplacer capteur ou câble du capteur.

232126	<Emplacement>Capteur 2: Amplitude AB trop élevée
Valeur de signalisation :	amplitude : %1, angle : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS

Cause :	L'amplitude (racine carrée de $A^2 + B^2$ ou $A + B$) du capteur 2 dépasse la tolérance autorisée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = angle xxxx = amplitude, c.-à-d. racine carrée de $A^2 + B^2$ (16 bits sans signe) La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %). Le seuil de déclenchement est $> 1120 \text{ mV}$ ($A + B$) ou racine de $(A^2 + B^2) > 955 \text{ mV}$. Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 299A hex = 10650 déc. L'angle 0 à FFFF hex correspond à 0 à 360 degrés du positionnement de précision. Le degré zéro se situe au passage zéro négatif de la voie B. Remarque : Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Remède :	- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Remplacer capteur ou câble du capteur.

232129	<Emplacement>Capteur 2: Différence de position entre sonde à effet Hall / voie C/D et voie A/B trop élevée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	L'erreur au niveau de la voie C/D est supérieure à $\pm 15^\circ$ (angle mécanique) ou $\pm 60^\circ$ (angle électrique) ou l'erreur au niveau des signaux Hall est supérieure à $\pm 60^\circ$ (angle électrique). Une période de la voie C/D correspond à un angle mécanique de 360°. Une période des signaux Hall correspond à un angle électrique de 360°. La surveillance est activée par exemple lorsque les sondes à effet Hall se substituant aux voies C/D ont été connectées avec un sens de rotation incorrect ou bien lorsqu'elles produisent des valeurs imprécises. Après la synchronisation précise sur un repère de référence, ou 2 repères de référence pour un capteur à tops zéro à intervalles codés, ce défaut n'est plus affiché mais l'alarme A32429. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Pour voie C/D : Ecart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°). Pour les signaux Hall : Ecart mesuré en tant qu'angle électrique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).
Remède :	- Voie C ou D non connectée. - Corriger le sens de rotation de la sonde à effet Hall servant éventuellement de remplacement pour la voie C/D. - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Vérifier le référencement de la sonde à effet Hall.

232130	<Emplacement>Capteur 2: Top zéro et position de synchronisation approchée incorrects
Valeur de signalisation :	écart angulaire électrique : %1, angle mécanique : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS

Cause :	Après l'initialisation de la position des pôles via la voie C/D, des signaux de Hall ou l'identification de la position des pôles, le top zéro a été détecté en dehors de la plage autorisée. Dans le cas des capteurs avec tops zéro à intervalles codés, le contrôle est effectué après passage de 2 tops zéro. La synchronisation fine ne sera pas effectuée. Lors de l'initialisation par voie C/D (p0404), un contrôle est effectué afin de savoir si le top zéro se produit dans une plage angulaire mécanique de +/-18°. Lors de l'initialisation par sondes à effet Hall (p0404) ou par identification de position de pôles (p1982), un contrôle est effectué afin de savoir si le top zéro se produit dans une plage angulaire électrique de +/-60°. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex yyyy : Position de top zéro mécanique détectée (utilisable uniquement pour voie C/D). xxxx : Ecart du top zéro par rapport à la position attendue sous forme d'angle électrique. Normalisation : 32768 déc. = 180°
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Contrôler la connexion sur la sonde à effet Hall en tant que remplacement de voie C/D. - Contrôler la connexion de la voie C ou D. - Remplacer capteur ou câble du capteur.

232131	<Emplacement>Capteur 2: Ecart position absolue / incrémentale trop élevé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Codeur absolu : Lors de la lecture cyclique de la position absolue, une trop grande différence par rapport à la position incrémentale a été détectée. La position absolue lue est rejetée. Valeur limite de l'écart : - Codeur EnDat : fourni par le codeur et comportant au moins 2 quadrants (par ex. EQ1 1325 > 2 quadrants, EQN 1325 > 50 quadrants). - Autres capteurs : 15 traits = 60 quadrants. Codeur incrémental : Lors du passage du top zéro, une divergence de la position incrémentale a été constatée. Pour les tops zéro équidistants : - Le premier top zéro dépassé fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les intervalles des tops zéro suivants doivent être d'un multiple par rapport au premier top zéro. Pour les tops zéro à intervalles codés : - La première paire de tops zéro fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les paires de tops zéro suivantes doivent se trouver dans l'intervalle attendu par rapport à la première paire de tops zéro. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Ecart en quadrants (1 trait= 4 quadrants).
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Remplacer capteur ou câble du capteur. - Vérifier l'encrassement du disque capteur ou la présence de champs magnétiques intenses dans l'environnement. - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425). - Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438).

232135	<Emplacement>Capteur 2: Erreur lors de la détermination de la position
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Le capteur fournit des informations d'état bit par bit dans un mot d'état / de défaut interne. Plusieurs de ces bits entraînent le déclenchement de ce défaut. Autres bits sont des signalisations d'état. Le mot d'état / de défaut est indiqué dans la valeur de défaut. Remarque sur la description du bit : la première description vaut pour le capteur DRIVE-CLiQ, la seconde pour le codeur EnDat 2.2. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : F1 (signalisation d'état Safety Integrated). Bit 1 : F2 (signalisation d'état Safety Integrated). Bit 2 : Réserve (éclairage). Bit 3 : Réserve (amplitude de signal). Bit 4 : Réserve (valeur de position). Bit 5 : Réserve (surtension). Bit 6 : Réserve (sous-tension) / défaut matériel alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 7 : Réserve (surintensité) / codeur EnDat retiré à l'état déstationné (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 8 : Réserve (batterie) / surintensité alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 9 : Réserve / surtension alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 11 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 12 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 13 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 14 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 15 : Erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 16 : Eclairage (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 17 : Amplitude de signal (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 18 : Monotour position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 19 : Surtension (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 20 : Sous-tension (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 21 : Surintensité (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 22 : Dépassement de température (--> F3x405, x = 1, 2, 3). Bit 23 : Monotour position 2 (signalisation d'état Safety Integrated). Bit 24 : Monotour système (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 25 : Monotour Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 26 : Multitour position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 27 : Multitour position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 28 : Multitour système (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 29 : Multitour Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 30 : Multitour Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 31 : Multitour batterie (réserve).
Remède :	- Déterminer la cause du défaut détaillée à l'aide de la valeur de défaut. - Le cas échéant, remplacer le capteur. Remarque : Un codeur EnDat 2.2 ne peut être retiré et enfiché qu'à l'état de "stationnement". Si un codeur EnDat 2.2 a été retiré sans être à l'état de stationnement, un POWER ON (mise hors/sous tension) est nécessaire, pour l'acquittement du défaut, après l'enfichage du codeur.

232136	<Emplacement>Capteur 2: Erreur lors de la détermination de l'information multitour
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Le capteur fournit des informations d'état bit par bit dans un mot d'état / de défaut interne. Plusieurs de ces bits entraînent le déclenchement de ce défaut. Autres bits sont des signalisations d'état. Le mot d'état / de défaut est indiqué dans la valeur de défaut. Remarque sur la description du bit : la première description vaut pour le capteur DRIVE-CLiQ, la seconde pour le codeur EnDat 2.2. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : F1 (signalisation d'état Safety Integrated). Bit 1 : F2 (signalisation d'état Safety Integrated). Bit 2 : Réserve (éclairage). Bit 3 : Réserve (amplitude de signal). Bit 4 : Réserve (valeur de position). Bit 5 : Réserve (surtension). Bit 6 : Réserve (sous-tension) / défaut matériel alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 7 : Réserve (surintensité) / codeur EnDat retiré à l'état déstationné (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 8 : Réserve (batterie) / surintensité alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 9 : Réserve / surtension alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 11 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 12 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 13 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 14 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 15 : Erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 16 : Eclairage (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 17 : Amplitude de signal (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 18 : Monotour position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 19 : Surtension (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 20 : Sous-tension (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 21 : Surintensité (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 22 : Dépassement de température (--> F3x405, x = 1, 2, 3). Bit 23 : Monotour position 2 (signalisation d'état Safety Integrated). Bit 24 : Monotour système (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 25 : Monotour Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 26 : Multitour position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 27 : Multitour position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 28 : Multitour système (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 29 : Multitour Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 30 : Multitour Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 31 : Multitour batterie (réserve).
Remède :	- Déterminer la cause du défaut détaillée à l'aide de la valeur de défaut. - Le cas échéant, remplacer le capteur. Remarque : Un codeur EnDat 2.2 ne peut être retiré et enfiché qu'à l'état de "stationnement". Si un codeur EnDat 2.2 a été retiré sans être à l'état de stationnement, un POWER ON (mise hors/sous tension) est nécessaire, pour l'acquittement du défaut, après l'enfichage du codeur.

232137 <Emplacement>Capteur 2: Erreur interne lors de la détermination de la position

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Une erreur est survenue dans le capteur DRIVE-CLiQ lors de la détermination de la position. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : yyxxxxxx hex : yy = variante de capteur, xxxxxx = codage bit de la cause du défaut Pour yy = 08 hex (bit 27 = 1), la définition bit suivante s'applique : Bit 1 : Surveillance de signal (sin/cos). Bit 8 : F1 (signalisation d'état Safety Integrated) Erreur mot de position 1. Bit 9 : F2 (signalisation d'état Safety Integrated) Erreur mot de position 2. Bit 16 : Surveillance LED iC-LG (Opto-ASIC). Bit 17 : Défaut dans multitour. Bit 23 : Température en dehors des valeurs limites. Remarque : Pour une variante de capteur non décrite ici, s'adresser au fabricant du capteur pour plus d'informations sur le codage.
Remède :	- Déterminer la cause du défaut détaillée à l'aide de la valeur de défaut. - Le cas échéant, remplacer le capteur DRIVE-CLiQ.

232138	<Emplacement>Capteur 2: Erreur interne lors de la détermination de l'information multitour
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Une erreur est survenue dans le capteur DRIVE-CLiQ lors de la détermination de la position. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : yyxxxxxx hex : yy = variante de capteur, xxxxxx = codage bit de la cause du défaut Pour yy = 08 hex (bit 27 = 1), la définition bit suivante s'applique : Bit 1 : Surveillance de signal (sin/cos). Bit 8 : F1 (signalisation d'état Safety Integrated) Erreur mot de position 1. Bit 9 : F2 (signalisation d'état Safety Integrated) Erreur mot de position 2. Bit 16 : Surveillance LED iC-LG (Opto-ASIC). Bit 17 : Défaut dans multitour. Bit 23 : Température en dehors des valeurs limites. Remarque : Pour une variante de capteur non décrite ici, s'adresser au fabricant du capteur pour plus d'informations sur le codage.
Remède :	- Déterminer la cause du défaut détaillée à l'aide de la valeur de défaut. - Le cas échéant, remplacer le capteur DRIVE-CLiQ.

232142	<Emplacement>Capteur 2: Tension de la batterie Défaut
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : Le capteur utilise une batterie pour l'enregistrement de l'information multitour à l'état hors tension. La tension de la batterie n'est plus suffisante pour poursuivre la mise en mémoire tampon de l'information multitour.

Remède : Remplacer la batterie.

232150 <Emplacement>Capteur 2: Erreur d'initialisation

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : Une fonctionnalité du capteur sélectionnée dans p0404 est défectueuse.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Fonctionnalité défectueuse du capteur.
L'assignation des bits correspond à celle de p0404 (ex.: bit 5 mis à 1 : défaut voie C/D).

Remède :

- Contrôler le réglage correct de p0404.
- Vérifier le type de capteur utilisé (incrémental/absolu) et le câble de capteur sur le SMCxx.
- Tenir compte éventuellement des autres signalisations qui décrivent le défaut en détail.

232151 <Emplacement>Capteur 2: Vitesse du capteur trop élevée pour l'initialisation

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : La vitesse du capteur est trop élevée lors de l'initialisation du Sensor Module.

Remède : Réduire la vitesse du capteur en conséquence lors de l'initialisation.
Le cas échéant, désactiver la surveillance (p0437.29).
Voir aussi : p0437

232152 <Emplacement>Capteur 2: Fréquence d'entrée maximale dépassée

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : La fréquence d'entrée maximale de l'évaluation du capteur a été dépassée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Fréquence d'entrée actuelle en Hz.
Voir aussi : p0408

Remède :

- Réduire la vitesse.
- Utiliser un capteur avec un nombre de traits plus faible (p0408).

232153 <Emplacement>Capteur 2: Echec de l'identification

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une erreur s'est produite lors de l'identification du capteur (en attente) avec p0400=10100. Impossible d'identifier le capteur connecté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Bit 0 : Longueur de données incorrecte. Voir aussi : p0400
Remède :	Configurer le capteur manuellement selon la fiche technique.

232160 <Emplacement>Capteur 2: Capteur analogique Défaillance du canal A

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	La tension d'entrée du capteur analogique se trouve en dehors de limites autorisées. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure détectable. 2 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure paramétrée (p4673). 3 : La valeur absolue de la tension d'entrée a dépassé les limites (p4676).
Remède :	Valeur de défaut = 1 : - Vérifier la tension de sortie du capteur analogique. Valeur de défaut = 2 : - Vérifier le réglage de tension par période de codeur (p4673). Valeur de défaut = 3 : - Vérifier le réglage de la limite de plage, et éventuellement l'augmenter (p4676).

232161 <Emplacement>Capteur 2: Capteur analogique Défaillance du canal B

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	La tension d'entrée du capteur analogique se trouve en dehors de limites autorisées. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure détectable. 2 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure paramétrée (p4675). 3 : La valeur absolue de la tension d'entrée a dépassé les limites (p4676).
Remède :	Valeur de défaut = 1 : - Vérifier la tension de sortie du capteur analogique. Valeur de défaut = 2 : - Vérifier le réglage de tension par période de codeur (p4675). Valeur de défaut = 3 : - Vérifier le réglage de la limite de plage, et éventuellement l'augmenter (p4676).

232163	<Emplacement>Capteur 2: Capteur analogique Valeur de position dépasse valeur limite
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	La valeur de position a dépassé la plage admissible de -0,5 ... +0,5. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 : Valeur de position du capteur LVDT. 2 : Valeur de position de la caractéristique du capteur.
Remède :	Valeur de défaut = 1 : - Vérifier le rapport de transmission LVDT (p4678). - Vérifier la connexion du signal de référence à la voie B. Valeur de défaut = 2 : - Vérifier les coefficients de la caractéristique (p4663 ... p4666).
232400	<Emplacement>Capteur 2: Seuil d'alarme Intervalle entre tops zéro incorrect
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	L'intervalle mesuré entre tops zéro ne correspond pas à l'intervalle paramétré. Pour les capteurs avec tops zéro à intervalles codés, l'espacement des tops zéro est déterminé à partir des tops zéro détectés par paires. Il en découle qu'un top zéro manquant, du fait de la formation de paires, ne conduit pas à un défaut et n'a pas d'incidence sans le système. L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires). Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Dernier intervalle entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 trait de codeur). Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants). - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425). - Remplacer capteur ou câble du capteur.
232401	<Emplacement>Capteur 2: Seuil d'alarme Défaillance top zéro
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La valeur de 1,5 fois l'espacement paramétré des tops zéro a été dépassé. L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires). Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Nombre d'incréments après le POWER ON ou depuis le dernier top zéro saisi (4 incréments = 1 trait de codeur).

- Remède :**
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
 - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425).
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.

232405 <Emplacement>Capteur 2: Température non autorisée dans l'évaluation du capteur

Valeur de %1

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)

Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : L'évaluation du capteur sur un moteur avec DRIVE-CLiQ a détecté une température non autorisée.

Le seuil d'erreur est de 125 °C.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

Température de la carte mesurée par incréments de 0,1 °C.

Remède : Baisser la température ambiante à la connexion DRIVE-CLiQ du moteur.

232407 <Emplacement>Capteur 2: Limite fonctionnelle atteinte

Valeur de %1

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le capteur a atteint l'une de ses limites fonctionnelles. Nous recommandons une maintenance.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

1 : Signaux incrémentaux

3 : Piste absolue

4 : Connexion des signaux codés

Remède : Effectuer une maintenance. Le cas échéant, remplacer le capteur.

Remarque :

La réserve fonctionnelle actuelle d'un capteur peut être affichée via r4651.

Voir aussi : p4650 (Capteur Réserve fonctionnelle Numéro de composant), r4651 (Capteur Réserve fonctionnelle)

232410 <Emplacement>Capteur 2: Communication série

Valeur de cause du défaut : %1 bin

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :	La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module interface est défectueuse. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) : Bit 0 : Bit d'alarme du protocole de position. Bit 1 : Niveau repos incorrect sur la ligne de données. Bit 2 : Le capteur ne répond pas (pas de bit départ en l'espace de 50 ms). Bit 3 : CRC incorrect : Le total de contrôle dans le protocole du capteur ne correspond pas aux données. Bit 4 : Acquiescement du capteur incorrect : le capteur a mal interprété la requête ou ne peut pas l'exécuter. Bit 5 : Erreur interne dans le driver série : une instruction de mode non autorisée a été demandée. Bit 6 : Timeout à la lecture cyclique. Bit 8 : Protocole trop long (ex. > 64 bits). Bit 9 : Débordement du tampon de réception. Bit 10 : Erreur de trame à la double lecture. Bit 11 : Erreur de parité. Bit 12 : Niveau sur ligne de données incorrect durant période de monostable.
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Remplacer le capteur.

232411 <Emplacement>Capteur 2: Le codeur absolu signale des alarmes

Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin, information complémentaire : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquiescement :	NEANT
Cause :	Le mot de défaut du codeur absolu contient des bits d'alarme mis à 1. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) : yyyyxxxx hex : yyyy = information complémentaire, xxxx = cause du défaut yyyy = 0 : Bit 0 : Fréquence dépassée (vitesse trop élevée). Bit 1 : Température dépassée. Bit 2 : Réserve de régulation d'éclairage dépassée. Bit 3 : Batterie déchargée. Bit 4 : Point de référence passé. yyyy = 1 : Bit 0 : Amplitude de signal en dehors de la plage de régulation. Bit 1 : Défaut interface multitour. Bit 2 : Erreur de données interne (monotour/multitour non progressif). Bit 3 : Défaut interface EEPROM. Bit 4 : Défaut du convertisseur SAR. Bit 5 : Erreur lors de la transmission des données de registre. Bit 6 : Erreur interne détectée sur broche Error (nErr). Bit 7 : Seuil de température dépassé vers le haut/bas.
Remède :	Remplacer le capteur.

232412 <Emplacement>Capteur 2: Bit d'erreur à 1 dans le protocole série

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquiescement :	NEANT

- Cause :** Le capteur transmet un bit d'erreur à 1 par le biais du protocole série.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0 : Bit de défaut du protocole de position.
Bit 1 : Bit d'alarme du protocole de position.
- Remède :**
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
 - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Remplacer le capteur.

-
- 232414** **<Emplacement>Capteur 2: Erreur d'amplitude Voie C ou D (C^2 + D^2)**
- Valeur de signalisation :** voie C : %1, voie D : %2
- Objet entraînement :** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** NEANT
- Acquittement :** NEANT
- Cause :** L'amplitude (C^2 + D^2) de la voie C ou D du capteur ou des signaux de Hall ne se situe pas dans la bande de tolérance.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = niveau de signal de la voie D (16 bits avec signe)
xxxx = niveau de signal de la voie C (16 bits avec signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est < 230 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 750 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque :
Si l'amplitude ne se situe pas dans la bande de tolérance, elle ne peut pas être utilisée pour l'initialisation de la position de départ.
- Remède :**
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.
 - Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).
 - Contrôler le boîtier de la sonde à effet Hall.

-
- 232415** **<Emplacement>Capteur 2: Alarme d'amplitude Voie A ou B (A^2 + B^2)**
- Valeur de signalisation :** amplitude : %1, angle : %2
- Objet entraînement :** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** NEANT
- Acquittement :** NEANT

Cause :	L'amplitude (racine carrée de $A^2 + B^2$) du capteur 2 dépasse la tolérance autorisée. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxx hex : yyyy = angle xxxx = amplitude, c.-à-d. racine carrée de $A^2 + B^2$ (16 bits sans signe) La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %). Le seuil de déclenchement est < 230 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur). Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 299A hex = 10650 déc. L'angle 0 à FFFF hex correspond à 0 à 360 degrés du positionnement de précision. Le degré zéro se situe au passage zéro négatif de la voie B. Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) : La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2,0 Veff). Le seuil de déclenchement est < 1414 mV (1,0 Veff). Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 3333 hex = 13107 déc. Remarque : Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Remède :	- Contrôler plage vitesses de rotation ; réponse en fréquence (réponse en amplitude) du système de mesure insuffisante pour plage de vitesses. - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler raccordements par connecteurs. - Remplacer capteur ou câble du capteur. - Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts). - Remplacer le capteur en cas d'encrassement du disque du capteur ou de dégradation de l'éclairage.

232418	<Emplacement>Capteur 2: Différence de vitesse par cycle d'échantillonnage dépassée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la différence de vitesse entre deux cycles d'échantillonnage a dépassé la valeur dans p0492. Le changement de la mesure de vitesse, éventuellement moyennée, est surveillé dans la période d'échantillonnage du régulateur de courant. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens. Voir aussi : p0492
Remède :	- Vérifier la continuité du câble d'alimentation du tachymètre. - Contrôler la mise à la terre du blindage de tachymètre. - Augmenter éventuellement le réglage de p0492.

232419	<Emplacement>Capteur 2: Voie A ou B hors tolérance
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause : La correction d'amplitude, de phase ou d'offset pour la voie A ou B se trouve à la limite.

Correction d'erreur d'amplitude: Amplitude B / amplitude A = 0,78 ... 1,27

Phase : < 84 degrés ou > 96 degrés

SMC20 : Correction d'offset : +/-140 mV

SMC10 : Correction d'offset : +/-650 mV

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :

xxxx1 : Minimum de correction d'offset voie B

xxxx2 : Maximum de correction d'offset voie B

xxx1x : Minimum de correction d'offset voie A

xxx2x : Maximum de correction d'offset voie A

xx1xx : Minimum de correction d'amplitude voie B/A

xx2xx : Maximum de correction d'amplitude voie B/A

x1xxx : Minimum de la correction d'erreur de phase

x2xxx : Maximum de la correction d'erreur de phase

1xxxx : Minimum de la correction cubique

2xxxx : Maximum de la correction cubique

Remède : - Contrôler les tolérances de montage sur les capteurs non intégrés (ex.: capteur à roue dentée).

- Contrôler les connecteurs (y compris les résistances de contact).

- Vérifier les signaux du capteur.

- Remplacer capteur ou câble du capteur.

232421 <Emplacement>Capteur 2: Position approchée incorrecte

Valeur de %1

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un défaut a été détecté lors de l'acquisition de mesure. En raison de ce défaut, il est à supposer que l'acquisition de mesure fournit une valeur de position approchée incorrecte.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

3 : La position absolue du protocole série et la voie A/B présentent un écart d'un demi-trait de codeur. La position absolue doit avoir sa position zéro dans le quadrant dans lequel les deux voies sont négatives. En cas de défaut, la position peut être incorrecte d'un trait de codeur.

Remède : Valeur d'alarme = 3 :

- Le cas échéant, contacter le constructeur s'il s'agit d'un capteur standard avec câble.

- Corriger l'affectation des voies par rapport à la valeur de position transmise en série. Pour cela, raccorder les deux voies au Sensor Module en les inversant (inverser A et A* ainsi que B et B*) ou, sur un capteur programmable, contrôler l'offset du point zéro de la position.

232422 <Emplacement>Capteur 2: Nombre de traits Capteur à signaux rectangulaires en dehors de la bande de tolérance

Valeur de %1

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :	L'intervalle mesuré entre tops zéro ne correspond pas à l'intervalle paramétré. Lorsque le capteur à signaux rectangulaires est activé avec correction du nombre de traits et que le défaut 31131 n'est pas paramétré, cette alarme survient si l'accumulateur contient des valeurs supérieures à p4683 ou p4684. L'intervalle entre tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteur rotatif). Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Nombre d'impulsions différentielles accumulées en nombre de traits de codeur.
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants). - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425). - Remplacer capteur ou câble du capteur.

232429	<Emplacement>Capteur 2: Différence de position entre sonde à effet Hall / voie C/D et voie A/B trop élevée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	L'erreur au niveau de la voie C/D est supérieure à +/-15° (angle mécanique) ou +/-60° (angle électrique) ou l'erreur au niveau des signaux Hall est supérieure à +/-60° (angle électrique). Une période de la voie C/D correspond à un angle mécanique de 360°. Une période des signaux Hall correspond à un angle électrique de 360°. La surveillance est activée par exemple lorsque les sondes à effet Hall se substituant aux voies C/D ont été connectées avec un sens de rotation incorrect ou bien lorsqu'elles produisent des valeurs imprécises. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Pour voie C/D : Ecart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°). Pour les signaux Hall : Ecart mesuré en tant qu'angle électrique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).
Remède :	- Voie C ou D non connectée. - Corriger le sens de rotation de la sonde à effet Hall servant éventuellement de remplacement pour la voie C/D. - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Vérifier le référencement de la sonde à effet Hall.

232431	<Emplacement>Capteur 2: Ecart position absolue / incrémentale trop élevé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Lors du passage du top zéro, une divergence de la position incrémentale a été constatée. Pour les tops zéro équidistants : - Le premier top zéro dépassé fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les intervalles des tops zéro suivants doivent être d'un multiple par rapport au premier top zéro. Pour les tops zéro à intervalles codés : - La première paire de tops zéro fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les paires de tops zéro suivantes doivent se trouver dans l'intervalle attendu par rapport à la première paire de tops zéro. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Ecart en quadrants (1 trait= 4 quadrants).

- Remède :**
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.
 - Eliminer l'encrassement du disque du capteur ou des forts champs magnétiques.

232432 <Emplacement>Capteur 2: Adaptation de la position de rotor Ecart

Valeur de %1

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Sur la voie A/B, des impulsions ont été perdues ou comptées en trop. La correction de ces impulsions est en cours.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Dernier écart de l'intervalle entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 trait de codeur).
 Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.

- Remède :**
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.
 - Vérifier la fréquence limite du capteur.
 - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425).

232442 <Emplacement>Capteur 2: Tension de la batterie Préalarme

Valeur de -

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le capteur utilise une batterie pour l'enregistrement de l'information multitour à l'état hors tension. Si la tension de la batterie continue à baisser, la mise en mémoire tampon de l'information multitour sera impossible.

Remède : Remplacer la batterie.

232443 <Emplacement>Capteur 2: Niveau de signal C/D unipolaire hors spécification

Valeur de cause du défaut : %1 bin

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le niveau unipolaire (CP/CN ou DP/DN) du capteur 2 se situe en dehors de la tolérance autorisée.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
 Bit 0 = 1 : CP ou CN hors tolérance.
 Bit 16 = 1 : DP ou DN hors tolérance.
 La valeur nominale des niveaux de signal unipolaires du capteur doit se situer dans la plage de 2500 mV +/-500 mV.
 Les seuils de déclenchement se situent entre < 1700 mV et > 3300 mV.
 Remarque :
 Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies :
 - Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.31 = 1).
 - La surveillance est activée (p0437.31 = 1).

Remède :

- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier les connecteurs et les contacts.
- Les voies C/D sont-elles raccordées correctement (les câbles de signaux CP sont-ils inversés avec CN ou DP avec DN) ?
- Remplacer le câble du capteur.

232460 <Emplacement>Capteur 2: Capteur analogique Défaillance du canal A

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La tension d'entrée du capteur analogique se trouve en dehors de limites autorisées.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

- 1 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure détectable.
- 2 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure paramétrée dans p4673.
- 3 : La valeur absolue de la tension d'entrée a dépassé les limites (p4676).

Remède : Valeur d'alarme = 1 :

- Vérifier la tension de sortie du capteur analogique.

Valeur d'alarme = 2 :

- Vérifier le réglage de tension par période de codeur (p4673).

Valeur d'alarme = 3 :

- Vérifier le réglage de la limite de plage, et éventuellement l'augmenter (p4676).

232461 <Emplacement>Capteur 2: Capteur analogique Défaillance du canal B

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La tension d'entrée du capteur analogique se trouve en dehors de limites autorisées.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

- 1 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure détectable.
- 2 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure paramétrée (p4675).
- 3 : La valeur absolue de la tension d'entrée a dépassé les limites (p4676).

Remède : Valeur d'alarme = 1 :

- Vérifier la tension de sortie du capteur analogique.

Valeur d'alarme = 2 :

- Vérifier le réglage de tension par période de codeur (p4675).

Valeur d'alarme = 3 :

- Vérifier le réglage de la limite de plage, et éventuellement l'augmenter (p4676).

232462 <Emplacement>Capteur 2: Capteur analogique Aucun canal actif

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Les canaux A et B ne sont pas activés sur le capteur analogique.

Remède :

- Activer la canal A et/ou le canal B (p4670).
- Vérifier la configuration du capteur (p0404.17).

Voir aussi : p4670 (Capteur analogique Configuration)

232463 <Emplacement>Capteur 2: Capteur analogique Valeur de position dépasse valeur limite

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La valeur de position a dépassé la plage admissible de -0,5 ... +0,5.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 1 : Valeur de position du capteur LVDT.
 2 : Valeur de position de la caractéristique du capteur.

Remède : Valeur d'alarme = 1 :
 - Vérifier le rapport de transmission LVDT (p4678).
 - Vérifier la connexion du signal de référence à la voie B.
 Valeur d'alarme = 2 :
 - Vérifier les coefficients de la caractéristique (p4663 ... p4666).

232470 <Emplacement>Capteur 2: Encrassement détecté

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Sur l'interface de système de capteur alternative du Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), l'état logique 0 sur la borne X521.7 signale un encrassement du capteur.

Remède :

- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer capteur ou câble du capteur.

232500 <Emplacement>Capteur 2: Suivi de position Plage de déplacement dépassée

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Pour l'axe linéaire sans correction de modulo configuré, l'entraînement / le capteur a dépassé la plage de déplacement maximale possible. Cette valeur peut être lue dans p0412 et doit être interprétée comme nombre de tours de la charge.
 Pour p0411.0 = 1, lorsqu'un axe linéaire est configuré, la plage de déplacement maximale est fixée à 64 fois (+/- 32 fois) la valeur de p0421.
 Pour p0411.3 = 1, lorsqu'un axe linéaire est configuré, la plage de déplacement maximale est fixée à la valeur maximale de +/-p0412/2 (arrondi vers le bas sur un nombre de tours entier). La valeur maximale dépend du nombre de traits (p0408) et de la résolution fine (p0419).

Remède : Pour supprimer le défaut :

- Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4).
- Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1).
- Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0).

Acquitter ensuite le défaut et référencer le codeur absolu.

232501	<Emplacement>Capteur 2: Suivi de position Position du capteur hors fenêtre de tolérance
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	L'entraînement / le capteur a été déplacé à l'état désactivé d'une distance supérieure à celle réglée dans la plage de tolérance. La relation entre mécanique et capteur n'existe peut être plus. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Ecart par rapport à la dernière position du capteur en incréments de la valeur absolue. Le signe indique le sens de déplacement. Remarque : L'écart trouvé est également indiqué dans r0477. Voir aussi : p0413, r0477
Remède :	Réinitialiser le suivi de position comme suit : - Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4). - Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1). - Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0). Ensuite le défaut doit être acquitté et, le cas échéant, un référencement du codeur absolu doit être effectué (p2507). Voir aussi : p0010

232502	<Emplacement>Capteur 2: Capteur avec réducteur de mesure sans signaux valides
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le capteur avec réducteur de mesure ne fournit plus aucun signal valide.
Remède :	Tous les capteurs avec réducteur de mesure en service doivent fournir des mesures valides.

232503	<Emplacement>Capteur 2: suivi de position impossible à réinitialiser
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Impossible de réinitialiser le suivi de position pour le réducteur de mesure.
Remède :	Pour supprimer le défaut : - Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4). - Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1). - Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0). Acquitter ensuite le défaut et référencer le codeur absolu.

232700	<Emplacement>Capteur 2: Test d'efficacité ne fournit pas la valeur attendue
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
 Bit x = 1 : échec du test d'efficacité x.
Remède : Remplacer le capteur.

232800 <Emplacement>Capteur 2: Signalisation groupée

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement : NEANT
Cause : Le capteur moteur a détecté au moins une erreur.
Remède : Evaluation des signalisations actuelles suivantes.

232801 <Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée.
 Cause du défaut :
 10 (= 0A hex) :
 Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :
 - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
 - Remplacer le composant concerné.
 Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

232802 <Emplacement>Capteur 2: Dépassement de tranche de temps

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Un dépassement de la tranche de temps s'est produit pour le capteur 2.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yx hex : y = fonction concernée (diagnostic d'erreur interne à Siemens), x = tranche de temps concernée
x = 9 :
Dépassement de tranche de temps rapide (temps de cycle du régulateur de courant).
x = A :
Dépassement de tranche de temps moyenne.
x = C :
Dépassement de tranche de temps lente.
yx = 3E7 :
Timeout lors de l'attente de SYNO (par ex. retour inattendu en fonctionnement acyclique).

Remède : Augmenter la période d'échantillonnage du régulateur de courant.
Remarque :
Pour une période d'échantillonnage du régulateur de courant = 31,25 µs, utiliser un SMx20 avec le numéro de référence 6SL3055-0AA00-5xA3.

232804 <Emplacement>Capteur 2: Total de contrôle incorrect

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : POWER ON (IMMEDIAT)

Cause : Une erreur de total de contrôle est survenue lors de la lecture de la mémoire de programme du Sensor Module.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex
yyyy : Zone de mémoire concernée.
xxxx : Différence entre le total de contrôle lors du POWER ON et le total de contrôle actuel.

Remède :

- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le firmware (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4).
- Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée.
- Remplacer le Sensor Module.

232805 <Emplacement>Capteur 2: Total de contrôle EEPROM incorrect

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Les données de paramétrage internes sont corrompues
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
01 : Erreur d'accès à l'EEPROM.
02 : Le nombre de blocs dans l'EEPROM est trop élevé.

Remède : Remplacer la carte.

232806 <Emplacement>Capteur 2: Echec de l'initialisation

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	L'initialisation du capteur a échoué. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Bits 0, 1 : L'initialisation du capteur avec moteur tournant a échoué (écart entre position approchée et précise en nombre de traits de codeur/4) Bit 2 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie A. Bit 3 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie B. Bit 4 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour l'entrée accélération. Bit 5 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie de sécurité A. Bit 6 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie de sécurité B. Bit 7 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie C. Bit 8 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie D. Bit 9 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie R. Bit 10 : La différence des tensions médianes entre les voies A et B est trop importante (> 0,5 V). Bit 11 : La différence des tensions médianes entre les voies C et D est trop importante (> 0,5 V). Bit 12 : La différence des tensions médianes entre les voies de sécurité A et B est trop importante (> 0,5 V). Bit 13 : La différence des tensions médianes entre la voie A et la voie de sécurité B est trop importante (> 0,5 V). Bit 14 : La différence des tensions médianes entre la voie B et la voie de sécurité A est trop importante (> 0,5 V). Bit 15 : L'écart type des tensions médianes déterminées est trop important (> 0,3 V). Bit 16 : Erreur interne - erreur lors de la lecture d'un registre (CAFE). Bit 17 : Erreur interne - erreur lors de l'écriture d'un registre (CAFE). Bit 18 : Erreur interne - absence de l'adaptation des tensions médianes. Bit 19 : Erreur interne - accès CAN incorrect. Bit 20 : Erreur interne - aucun passage par zéro n'a été trouvé. Bit 28 : Erreur lors de l'initialisation de l'appareil de mesure EnDat 2.2. Bit 29 : Erreur lors de la lecture des données à partir de l'appareil de mesure EnDat 2.2. Bit 30 : Total de contrôle EEPROM de l'appareil de mesure EnDat 2.2 incorrect. Bit 31 : Données de l'appareil de mesure EnDat 2.2 incohérentes. Remarque : Bits 0, 1 : Jusqu'à 6SL3055-0AA00-5*A0 Bits 2 ... 20 : A partir de 6SL3055-0AA00-5*A1
Remède :	Acquitter le défaut. Si le défaut ne peut pas être acquitté : Bits 2 ... 9 : Contrôler la tension d'alimentation du capteur. Bits 2 ... 14 : Contrôler le câble correspondant. Bit 15 sans autres bits : Contrôler la voie R, vérifier le réglage dans p0404. Bit 28 : Contrôler le câble entre le convertisseur EnDat 2.2 et l'appareil de mesure. Bit 29 ... 31 : Remplacer l'appareil de mesure défectueux.

232811 <Emplacement>Capteur 2: Numéro de série de capteur modifié

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause : Le numéro de série du capteur a changé. Le changement n'est vérifié que pour les capteurs comportant un numéro de série (par ex. codeurs EnDat).
 - Le capteur a été remplacé.
 Remarque :
 En cas de régulation de position, le numéro de série est repris lors de l'activation du référencement (p2507 = 2).
 Pour un codeur référencé (p2507 = 3), le changement du numéro de série est vérifié et, le cas échéant, le référencement est annulé (p2507 = 1).
 Pour occulter la surveillance du numéro de série, procéder ainsi :
 - Régler le numéro de série suivant pour le jeu de paramètres codeur correspondant : p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.

Remède : Effectuer l'ajustement mécanique du capteur. Valider le nouveau numéro de série avec p0440 = 1.

232812 <Emplacement>Capteur 2: Cycle demandé ou le timing RX / TX n'est pas pris en charge

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Un cycle demandé par la Control Unit ou le timing RX / TX n'est pas pris en charge.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 0 : Le cycle d'application n'est pas pris en charge.
 1: Le cycle DRIVE-CLiQ n'est pas pris en charge.
 2 : Intervalle entre les instants RX et TX trop petit.
 3 : Instant TX en avance.

Remède : Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

232813 <Emplacement>Capteur 2: Matériel Défaillance de l'unité logique

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
 Bit 0 : ALU watchdog s'est déclenché.
 Bit 1 : ALU a détecté une erreur de signe de vie.

Remède : Remplacer le capteur.

232820 <Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Télégramme incorrect

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 7 (= 07 hex) : Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un. 8 (= 08 hex) : Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

232835	<Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées. Cause du défaut : 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.

Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

232836 **<Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées.
 Cause du défaut :
 65 (= 41 hex) :
 Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

232837 **<Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Composant défectueux**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
 Cause du défaut :
 32 (= 20 hex) :
 Erreur dans l'en-tête du télégramme.
 35 (= 23 hex) :
 Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 66 (= 42 hex) :
 Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 67 (= 43 hex) :
 Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

232840 **<Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Défaut en-dessous du seuil de signalisation**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un défaut DRIVE-CLiQ au-dessous du seuil de signalisation est survenu. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 7 (= 07 hex) : Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un. 8 (= 08 hex) : Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 10 (= 0A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1. 11 (= 0B hex) : Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 32 (= 20 hex) : Erreur dans l'en-tête du télégramme. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 35 (= 23 hex) : Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 65 (= 41 hex) : Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi. 66 (= 42 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 67 (= 43 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

232845 <Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée.
Cause du défaut :
11 (= 0B hex) :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

232850 <Emplacement>Capteur 2: Evaluation du capteur Erreur logicielle interne

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : POWER ON

Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite dans le Sensor Module du capteur 2.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 : La tranche de temps d'arrière-plan est bloquée.
2 : Le total de contrôle de la mémoire code est incorrect.
10000 : La mémoire OEM du codeur EnDat contient des données incompréhensibles.
11000 ... 11499 : Les données de description de EEPROM sont incorrectes.
11500 ... 11899 : Les paramètres d'étalonnage de EEPROM sont incorrects.
11900 ... 11999 : Les paramètres de configuration de EEPROM sont incorrects.
12000 ... 12008 : Communication avec un CAN perturbée.
16000 : Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation d'application.
16001 : Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation ALU.
16002 : Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation HISI / SISI.
16003 : Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation Safety Integrated.
16004 : Capteur DRIVE-CLiQ Erreur système interne.

Remède : - Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

232851 <Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 2) à la Control Unit est perturbée.
Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit.
Cause du défaut :
10 (= 0A hex) :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Mettre à niveau le firmware du composant concerné.
- Exécuter un POWER ON du composant concerné (mise hors/sous tension).

232860 **<Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erreur télégramme**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 2) à la Control Unit est perturbée. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 17 (= 11 hex) : Erreur CRC et le télégramme reçu est en avance. 18 (= 12 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 19 (= 13 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 20 (= 14 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 21 (= 15 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 22 (= 16 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 25 (= 19 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

232875	<Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Coupure de la tension d'alimentation
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation. Cause du défaut : 9 (= 09 hex) : La tension d'alimentation du composant est coupée. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Contrôler le câblage de la tension d'alimentation du composant DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact...). - Contrôler le dimensionnement de l'alimentation du composant DRIVE-CLiQ.

232885	<Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 2) à la Control Unit est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées. Cause du défaut : 26 (= 1A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 98 (= 62 hex) : Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Vérifier la tension d'alimentation du composant concerné. - Exécuter un POWER ON. - Remplacer le composant concerné. Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

232886	<Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 2) à la Control Unit est perturbée.
 Les données n'ont pas pu être envoyées.
 Cause du défaut :
 65 (= 41 hex) :
 Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

232887 <Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Composant défectueux

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Un défaut a été détecté sur le composant DRIVE-CLiQ concerné (Sensor Module pour capteur 2). Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
 Cause du défaut :
 32 (= 20 hex) :
 Erreur dans l'en-tête du télégramme.
 35 (= 23 hex) :
 Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 66 (= 42 hex) :
 Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 67 (= 43 hex) :
 Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 96 (= 60 hex) :
 La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation.
 97 (= 61 hex) :
 La transmission des caractéristiques dure trop longtemps.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

232895 <Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Transmission de données cyclique en alternance perturbée

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 2) à la Control Unit est perturbée.
Cause du défaut :
11 (= 0B hex) :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

232896 <Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Propriétés de composant incohérentes

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Les propriétés du composant DRIVE-CLiQ (Sensor Module pour capteur 2) indiqué par la valeur de défaut ont été modifiées par rapport à celles de démarrage et ne sont plus compatibles. Le remplacement d'un câble DRIVE-CLiQ ou composant DRIVE-CLiQ est peut-être à l'origine de l'erreur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de composant.

Remède : - Exécuter un POWER ON.
- Si l'on remplace un composant, utiliser un type de composant similaire et si possible ayant la même version de firmware.
- Si l'on remplace des câbles, utiliser dans la mesure du possible des câbles de même longueur (tenir compte de la longueur maximale des câbles).

232899 <Emplacement>Capteur 2: Défaut inconnu

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Un défaut s'est produit sur le Sensor Module pour le capteur 2 et n'a pas pu être interprété par le firmware de la CU. Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du défaut.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de ce nouveau défaut.

Remède : - Remplacer le firmware du Sensor Module par un firmware plus ancien (r0148).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

232902 <Emplacement>Capteur 2: Une erreur bus SPI s'est produite

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Erreur lors de l'utilisation du bus SPI interne.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

232903 <Emplacement>Capteur 2: Une erreur bus I2C s'est produite

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Erreur lors de l'utilisation du bus I2C interne.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

232905 <Emplacement>Capteur 2: Paramétrage incorrect

Valeur de signalisation : paramètre : %1, information complémentaire : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	Un paramètre du capteur 2 a été détecté comme étant incorrect. Le type de capteur paramétré ne correspond peut-être pas à celui connecté. Le paramètre concerné peut être déterminé comme suit : - Déterminer le numéro de paramètre à l'aide de la valeur de défaut (r0949). - Déterminer l'indice de paramètre (p0187). Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : yyyyxxx déc : yyyy = informations complémentaires, xxxx = paramètre xxxx = 421 : Pour un codeur EnDat/SSI, la position absolue dans le protocole doit être inférieure ou égale à 30 bits. yyyy = 0 : aucune autre information existante. yyyy = 1 : niveau HTL (p0405.1 = 0) combiné avec surveillance de voie A/B<>-A/B (p0405.2 = 1) non pris en charge par ce composant. yyyy = 2 : un numéro de code est indiqué dans p0400 pour un codeur identifié, mais aucune identification n'a été réalisée. Démarrer une nouvelle identification de codeur. yyyy = 3 : un numéro de code est indiqué dans p0400 pour un codeur identifié, mais aucune identification n'a été réalisée. Sélectionner dans p0400 un codeur de la liste avec un numéro de code < 10000. yyyy = 4 : codeur SSI (p0404.9 = 1) sans voie A/B non pris en charge par ce composant. yyyy = 5 : pour le capteur SQW, la valeur dans p4686 est supérieure à la valeur dans p0425. yyyy = 6 : capteur DRIVE-CLiQ non utilisable avec cette version du firmware. yyyy = 7 : Pour un capteur SQW, la correction XIST1 (p0437.2) est uniquement autorisée en présence de tops zéro équidistants. yyyy = 8 : La longueur de paire de pôles du moteur n'est pas prise en charge par la règle linéaire utilisée. yyyy = 9 : La longueur de la position dans le protocole EnDat ne doit pas dépasser 32 bits. yyyy = 10 : Le capteur raccordé n'est pas pris en charge. yyyy = 11 : La surveillance de voie n'est pas prise en compte par le matériel.
Remède :	- Vérifier si le type de capteur connecté est conforme au type paramétré. - Corriger le paramètre indiqué par la valeur de défaut (r0949) et p0187. Concernant le numéro de paramètre = 314 : - Vérifier le nombre de paires de pôles et la transmission du réducteur de mesure. Le quotient "Nombre de paires de pôles" / "Rapport du réducteur de mesure" doit être inférieur ou égal à 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

232912	<Emplacement>Capteur 2: Combinaison d'appareils non autorisée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS

Cause :	La combinaison d'appareils sélectionnée n'est pas prise en charge. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1003: L'appareil de mesure raccordé ne peut pas être exploité avec le convertisseur EnDat 2.2. Par exemple, l'appareil de mesure ne dispose pas d'un nombre de traits / d'une résolution de 2ⁿ. 1005: Le type de l'appareil de mesure (incrémental) n'est pas prise en charge par le convertisseur EnDat 2.2. 1006: La durée maximale (31,25 µs) de la transmission EnDat a été dépassée. 2001: La combinaison réglée de temps de cycle du régulateur de courant, temps de cycle DP et temps de cycle Safety Integrated n'est pas prise en charge par le convertisseur EnDat 2.2. 2002: La résolution de l'appareil de mesure linéaire n'est pas compatible avec la longueur de paire de pôles du moteur linéaire.
Remède :	Valeur de défaut = 1003, 1005, 1006 : - Utiliser un appareil de mesure autorisé. Valeur de défaut = 2001 : - Régler une combinaison de temps de cycle autorisée (le cas échéant, utiliser les réglages standard). Valeur de défaut = 2002 : - Utiliser un appareil de mesure avec une résolution plus faible (p0422).

232915 <Emplacement>Capteur 2: Erreur de configuration

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La configuration du capteur 2 est incorrecte. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1: Modification de paramétrage entre défaut/alarme non autorisée. 419: Lorsque la résolution fine Gx_XIST2 a été configurée, le capteur détecte une mesure de position absolue maximale possible (r0483) qui ne peut plus être représentée au sein des 32 bits.
Remède :	Valeur d'alarme = 1 : N'effectuer aucune modification de paramétrage entre défaut/alarme. Valeur d'alarme = 419 : Diminuer la résolution fine (p0419) ou désactiver la surveillance (p0437.25) si la plage multitour entière n'est pas nécessaire.

232916 <Emplacement>Capteur 2: Erreur de paramétrage

Valeur de signalisation :	paramètre : %1, information complémentaire : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : Un paramètre du capteur 2 a été détecté comme étant incorrect.
 Le type de capteur paramétré ne correspond peut-être pas à celui connecté.
 Le paramètre concerné peut être déterminé comme suit :
 - Déterminer le numéro de paramètre à l'aide de la valeur de défaut (r0949).
 - Déterminer l'indice de paramètre (p0187).
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Numéro de paramètre.

Remède : - Vérifier si le type de capteur connecté est conforme au type paramétré.
 - Corriger le paramètre indiqué par la valeur de défaut (r0949) et p0187.

232920 <Emplacement>Capteur 2: Défaut sonde thermométrique

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, numéro de canal : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
 Cause du défaut :
 1 (= 01 hex) :
 Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY : R > 1630 ohms).
 2 (= 02 hex) :
 Résistance mesurée trop faible (CTP : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms).
 Autres valeurs :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de canal, xx = cause du défaut

Remède : - Vérifier que le type et la connexion du câble de capteur sont appropriés.
 - Vérifier la sélection de la sonde thermométrique dans p0600 à p0603.
 - Remplacer le Sensor Module (défaillance matérielle ou données d'étalonnage incorrectes).

232930 <Emplacement>Capteur 2: Datalogger a enregistré des données

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Si la fonction "Datalogger" est activée (p0437.0 = 1), une erreur est survenue sur le Sensor Module. Cette signalisation indique que les données de diagnostic correspondant à l'erreur ont été enregistrées sur la carte mémoire.
 Elles sont stockées dans le répertoire suivant :
 /USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
 ...
 /USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
 /USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
 Le fichier TXT contient les informations suivantes :
 - Affichage du fichier BIN ayant fait l'objet du dernier accès en écriture.
 - Nombre d'opérations d'écriture encore possibles (de 10000 dans le sens décroissant).
 Remarque :
 L'évaluation des fichiers BIN ne peut s'effectuer qu'en interne par Siemens.

Remède : Non nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement.
Datalogger est prêt pour l'enregistrement du cas d'erreur suivant.

232940 **<Emplacement>Capteur 2: Capteur de broche S1 Tension incorrecte**

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La tension du capteur analogique S1 de la broche est en dehors de la plage admissible.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Niveau de signal du capteur S1.
Remarque :
Un niveau de signal de 500 mV correspond à la valeur numérique 500 déc.
Remède : - Contrôler l'outil de serrage.
- Contrôler la tolérance et l'adapter, le cas échéant (p5040).
- Contrôler les seuils et les adapter, le cas échéant (p5041).
- Contrôler le capteur analogique S1 et les connexions.
Voir aussi : p5040 (Broche Valeurs de seuil de tension Tolérance), p5041 (Broche Valeurs de seuil de tension)

232950 **<Emplacement>Capteur 2: Erreur logicielle interne**

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET1 (ARRET2)
Acquittement : POWER ON
Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Informations sur la source d'erreur.
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède : - Le cas échéant, mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

232999 **<Emplacement>Capteur 2: Alarme inconnue**

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Une alarme s'est produite sur le Sensor Module pour le capteur 2 et n'a pas pu être interprétée par le firmware de la CU.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'alarme.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de cette nouvelle alarme.
Remède : - Remplacer le firmware du Sensor Module par un firmware plus ancien (r0148).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

233100	<Emplacement>Capteur 3: Erreur d'intervalle entre tops zéro
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	L'intervalle mesuré entre tops zéro ne correspond pas à l'intervalle paramétré. Pour les capteurs avec tops zéro à intervalles codés, l'espacement des tops zéro est déterminé à partir des tops zéro détectés par paires. Il en découle qu'un top zéro manquant, du fait de la formation de paires, ne conduit pas à un défaut et n'a pas d'incidence sans le système. L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires). Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Dernier intervalle entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 trait de codeur). Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants). - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425). - Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438). - Remplacer capteur ou câble du capteur.
233101	<Emplacement>Capteur 3: Défaillance top zéro
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	La valeur de 1,5 fois l'espacement paramétré des tops zéro a été dépassé. L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires). Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Nombre d'incrémentes après le POWER ON ou depuis le dernier top zéro saisi (4 incréments = 1 trait de codeur).
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants). - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425). - Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438). - Si p0437.1 est activé, vérifier p4686. - Remplacer capteur ou câble du capteur.
233103	<Emplacement>Capteur 3: Erreur d'amplitude Voie R
Valeur de signalisation :	voie R : %1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : L'amplitude du top zéro (voie R) du capteur 3 ne se situe pas dans la bande de tolérance.
 Le défaut peut être déclenché par un dépassement du niveau de tension unipolaire (RP/RN) ou en cas de dépassement de la limite inférieure de l'amplitude différentielle.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 yyyyyxxx hex : yyyy = 0, xxxx = niveau de signal de la voie R (16 bits avec signe).
 Les seuils de déclenchement des niveaux de signal unipolaires du capteur sont < 1400 mV et > 3500 mV.
 Le seuil de déclenchement des niveaux de signal différentiels du capteur est < -1600 mV.
 Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
 Remarque :
 La valeur analogique de l'erreur d'amplitude n'est pas synchrone avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
 La valeur de défaut peut seulement être représentée entre -32768 ... 32767 déc (-770 ... 770 mV).
 Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies :
 - Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.31 = 1).
 - La surveillance est activée (p0437.31 = 1).

Remède :

- Contrôler la plage de vitesses ; la réponse en fréquence (réponse en amplitude) du système de mesure est peut être insuffisante pour la plage de vitesses.
- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier les connecteurs et les contacts.
- Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro).
- Vérifier si le top zéro est raccordé et si la polarité des câbles de signaux RP et RN n'est pas inversée.
- Remplacer le câble du capteur.
- Remplacer le capteur en cas d'encrassement du disque du capteur ou de dégradation de l'éclairage.

233110 **<Emplacement>Capteur 3: Communication série perturbée**

Valeur de cause du défaut : %1 bin

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)

 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause :	La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module interface est défectueuse. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : Bit d'alarme du protocole de position. Bit 1 : Niveau repos incorrect sur la ligne de données. Bit 2 : Le capteur ne répond pas (pas de bit départ en l'espace de 50 ms). Bit 3 : CRC incorrect : Le total de contrôle dans le protocole du capteur ne correspond pas aux données. Bit 4 : Acquiescement du capteur incorrect : le capteur a mal interprété la requête ou ne peut pas l'exécuter. Bit 5 : Erreur interne dans le driver série : une instruction de mode non autorisée a été demandée. Bit 6 : Timeout à la lecture cyclique. Bit 7 : Timeout lors de la communication avec le registre. Bit 8 : Protocole trop long (ex. > 64 bits). Bit 9 : Débordement du tampon de réception. Bit 10 : Erreur de trame à la double lecture. Bit 11 : Erreur de parité. Bit 12 : Niveau sur ligne de données incorrect durant période de monostable. Bit 13 : Ligne de données incorrecte. Bit 14 : Erreur lors de la communication avec le registre. Bit 15 : Erreur de communication interne. Remarque : Dans le cas d'un codeur EnDat 2.2, la signification de la valeur de défaut est décrite sous le défaut F3x135 (x = 1, 2, 3).
Remède :	Pour valeur de défaut bit 0 = 1 : - Capteur défectueux. F31111 fournit éventuellement des détails supplémentaires. Pour valeur de défaut bit 1 = 1 : - Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur. Pour valeur de défaut bit 2 = 1 : - Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur. Pour valeur de défaut bit 3 = 1 : - CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur. Pour valeur de défaut bit 4 = 1 : - CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module. Pour valeur de défaut bit 5 = 1 : - CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module. Pour valeur de défaut bit 6 = 1 : - Mettre à jour le firmware du Sensor Module. Pour valeur de défaut bit 7 = 1 : - Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur. Pour valeur de défaut bit 8 = 1 : - Vérifier le paramétrage (p0429.2). Pour valeur de défaut bit 9 = 1 : - CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module. Pour valeur de défaut bit 10 = 1 : - Vérifier le paramétrage (p0429.2, p0449). Pour valeur de défaut bit 11 = 1 : - Vérifier le paramétrage (p0436). Pour valeur de défaut bit 12 = 1 : - Vérifier le paramétrage (p0429.6). Pour valeur de défaut bit 13 = 1 : - Vérifier la ligne de données. Pour valeur de défaut bit 14 = 1 : - Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur.

233111 <Emplacement>Capteur 3: Codeur absolu Erreur interne

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin, information complémentaire : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : Le mot de défaut du codeur absolu contenait des bits d'erreur mis à 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
yyyyxxxx hex : yyyy = information complémentaire, xxxx = cause du défaut
yyyy = 0 :
Bit 0 : Panne d'éclairage.
Bit 1 : Amplitude de signal trop faible.
Bit 2 : Valeur de position incorrecte.
Bit 3 : Surtension alimentation capteur.
Bit 4 : Sous-tension alimentation capteur.
Bit 5 : Surintensité alimentation capteur.
Bit 6 : Remplacement de batterie nécessaire.
yyyy = 1 :
Bit 0 : Amplitude de signal en dehors de la plage de régulation.
Bit 1 : Défaut interface multitour.
Bit 2 : Erreur de données interne (monotour/multitour non progressif).
Bit 3 : Défaut interface EEPROM.
Bit 4 : Défaut du convertisseur SAR.
Bit 5 : Erreur lors de la transmission des données de registre.
Bit 6 : Erreur interne détectée sur broche Error (nErr).
Bit 7 : Seuil de température dépassé vers le haut/bas.

Remède : Pour yyyy = 0 :
Pour valeur de défaut bit 0 = 1 :
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 1 = 1 :
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 2 = 1 :
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 3 = 1 :
Tension d'alimentation 5 V incorrecte.
Dans le cas de l'utilisation d'un SMC: contrôler le câble de liaison entre capteur et SMC ou remplacer le SMC.
Dans le cas de l'utilisation d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 4 = 1 :
Tension d'alimentation 5 V incorrecte.
Dans le cas de l'utilisation d'un SMC: contrôler le câble de liaison entre capteur et SMC ou remplacer le SMC.
Dans le cas de l'utilisation d'un moteur avec DRIVE-CLiQ: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 5 = 1 :
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 6 = 1 :
Changement de pile nécessaire (uniquement sur un capteur secouru par pile).
Pour yyyy = 1 :
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur.

233112	<Emplacement>Capteur 3: Bit d'erreur à 1 dans le protocole série
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Le capteur transmet un bit d'erreur à 1 par le biais du protocole série. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : Bit de défaut du protocole de position.
Remède :	Pour la valeur de défaut bit 0 = 1 : Dans le cas d'un codeur EnDat, F31111 fournit éventuellement davantage de détails.
233115	<Emplacement>Capteur 3: Erreur d'amplitude Voie A ou B ($A^2 + B^2$)
Valeur de signalisation :	voie A : %1, voie B : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	L'amplitude (racine carrée de $A^2 + B^2$) du capteur 3 dépasse la tolérance autorisée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe) xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe) La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %). Le seuil de déclenchement est < 170 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 750 mV. Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc. Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) : La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2,0 Veff). Le seuil de déclenchement se situe entre < 1070 mV et > 3582 mV. Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 6666 hex = 26214 déc. Remarque : Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Remède :	- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Remplacer capteur ou câble du capteur. - Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts). Pour les systèmes de mesure sans propres paliers : - Ajuster la tête de détection et vérifier le palier de la roue de mesure. Pour les systèmes de mesure avec propres paliers : - Vérifier qu'aucune pression axiale n'est exercée sur le boîtier du capteur.
233116	<Emplacement>Capteur 3: Erreur d'amplitude Surveillance Voie A + B
Valeur de signalisation :	voie A : %1, voie B : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	L'amplitude des signaux redressés de capteur A et B et l'amplitude provenant de la racine carrée de $A^2 + B^2$ pour le capteur 3 ne se situe pas dans la bande de tolérance. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe) xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe) La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %). Le seuil de déclenchement est < 130 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 955 mV. Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc. Remarque : Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Remède :	- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Remplacer capteur ou câble du capteur. - Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).

233117 <Emplacement>Capteur 3: Inversion des signaux A/B/R incorrecte

Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Sur un capteur à signaux rectangulaires (bipolaire, à terminaison double), les signaux A*, B* et R* ne sont pas inversés par rapport aux signaux A, B et R. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bits 0 ... 15 : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens. Bit 16 : Erreur voie A. Bit 17 : Erreur voie B. Bit 18 : Erreur voie R. Remarque : Pour SMC30 (n° de référence 6SL3055-0AA00-5CA0 et 6SL3055-0AA00-5CA1 uniquement), CUA32, CU310 : Un capteur à signaux rectangulaires sans voie R est utilisé et la surveillance de voie (p0405.2 = 1) est activée.
Remède :	- Contrôler le capteur/câble. - Le capteur fournit-il des signaux et des signaux inversés ? Remarque : Pour SMC30 (n° de référence 6SL3055-0AA00-5CA0 et 6SL3055-0AA00-5CA1 uniquement) : - Contrôler le réglage de p0405 (p0405.2 = 1 n'est possible que lorsque le capteur est connecté à X520). Pour un capteur à signaux rectangulaires sans voie R, les ponts suivants doivent être réglés en cas de connexion à X520 (SMC30) ou X23 (CUA32, CU310) : - Broche 10 (signal de référence R) <--> broche 7 (alimentation capteur / masse) - Broche 11 (signal de référence R inversé) <--> broche 4 (alimentation capteur)

233118 <Emplacement>Capteur 3: Différence de vitesse hors tolérance

Valeur de signalisation :	%1
----------------------------------	----

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la différence de vitesse entre plusieurs cycles d'échantillonnage a dépassé la valeur dans p0492. Le changement de la mesure de vitesse, éventuellement moyennée, est surveillé dans la période d'échantillonnage du régulateur de courant. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens. Voir aussi : p0492
Remède :	- Vérifier la continuité du câble d'alimentation du tachymètre. - Contrôler la mise à la terre du blindage de tachymètre. - Augmenter, le cas échéant, la différence de vitesse maximale par cycle d'échantillonnage (p0492).

233120	<Emplacement>Capteur 3: Tension d'alimentation incorrecte
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Une erreur au niveau de la tension d'alimentation a été détectée pour le capteur 3. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : Sous-tension sur le câble de lecture. Bit 1 : Surintensité dans l'alimentation du capteur. Bit 2 : Surintensité dans l'alimentation du capteur sur le câble Excitation résolveur (pôle négatif). Bit 3 : Surintensité dans l'alimentation du capteur sur le câble Excitation résolveur (pôle positif). Bit 4 : L'alimentation 24 V du Power Module (PM) est surchargée. Bit 5 : Surintensité sur la connexion EnDat du convertisseur. Bit 6 : Surtension sur la connexion EnDat du convertisseur. Bit 7 : Défaut matériel sur la connexion EnDat du convertisseur. Remarque : L'interversion des câbles de capteur 6FX2002-2EQ00-.... et 6FX2002-2CH00-.... peut entraîner la destruction du capteur du fait de la permutation des broches de la tension d'alimentation.

Remède :

- Pour valeur de défaut bit 0 = 1 :
 - Le câble de capteur connecté est-il adéquat ?
 - Contrôler les connecteurs du câble de capteur.
 - SMC30 : Vérifier le paramétrage (p0404.22).
- Pour valeur de défaut bit 1 = 1 :
 - Le câble de capteur connecté est-il adéquat ?
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.
- Pour valeur de défaut bit 2 = 1 :
 - Le câble de capteur connecté est-il adéquat ?
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.
- Pour valeur de défaut bit 3 = 1 :
 - Le câble de capteur connecté est-il adéquat ?
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.
- Pour valeur de défaut bit 5 = 1 :
 - L'appareil de mesure sur le convertisseur est-il correctement raccordé ?
 - Remplacer l'appareil de mesure ou le câble vers l'appareil de mesure.
- Pour valeur de défaut bit 6, 7 = 1 :
 - Remplacer le convertisseur EnDat 2.2 défectueux.

233121 <Emplacement>Capteur 3: Position approchée incorrecte

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : Un défaut a été détecté sur le module d'acquisition de mesure.
En raison de ce défaut, il est à supposer que l'acquisition de mesure fournit une valeur de position approchée incorrecte.

Remède : Remplacer le moteur avec DRIVE-CLiQ ou le Sensor Module correspondant.

233122 <Emplacement>Capteur 3: Tension d'alimentation interne incorrecte

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET1

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La tension de référence interne de l'ASIC pour le capteur 3 est incorrecte.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 : Tension de référence incorrecte.
2 : Sous-tension interne.
3 : Surtension interne.

Remède : Remplacer le moteur avec DRIVE-CLiQ ou le Sensor Module correspondant.

233123 <Emplacement>Capteur 3: Niveau de signal A/B unipolaire hors tolérance

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le niveau unipolaire (AP/AN ou BP/BN) du capteur 3 se situe en dehors de la tolérance autorisée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 = 1 : soit AP ou AN hors tolérance. Bit 16 = 1 : soit BP ou BN hors tolérance. La valeur nominale des niveaux de signal unipolaires du capteur doit se situer dans la plage de 2500 mV +/-500 mV. Les seuils de déclenchement se situent entre < 1700 mV et > 3300 mV. Remarque : Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies : - Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.31 = 1). - La surveillance est activée (p0437.31 = 1).
Remède :	- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Vérifier les connecteurs et les contacts. - Vérifier la présence d'un court-circuit d'un câble de signaux avec masse ou tension de service. - Remplacer le câble du capteur.

233125	<Emplacement>Capteur 3: Erreur d'amplitude Voie A ou B surmodulée
Valeur de signalisation :	voie A : %1, voie B : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	L'amplitude de la voie A ou B du capteur 3 dépasse la bande de tolérance autorisée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe) xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe) La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %). Le seuil de déclenchement est > 750 mV. Une saturation du convertisseur analogique/numérique génère également cette erreur. Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc. Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) : La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2,0 Veff). Le seuil de déclenchement est > 3582 mV. Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 6666 hex = 26214 déc. Remarque : Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Remède :	- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Remplacer capteur ou câble du capteur.

233126	<Emplacement>Capteur 3: Amplitude AB trop élevée
Valeur de signalisation :	amplitude : %1, angle : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS

Cause :	L'amplitude (racine carrée de $A^2 + B^2$ ou $A + B$) du capteur 3 dépasse la tolérance autorisée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxx hex : yyyy = angle xxxx = amplitude, c.-à-d. racine carrée de $A^2 + B^2$ (16 bits sans signe) La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %). Le seuil de déclenchement est $> 1120 \text{ mV}$ ($A + B$) ou racine de $(A^2 + B^2) > 955 \text{ mV}$. Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 299A hex = 10650 déc. L'angle 0 à FFFF hex correspond à 0 à 360 degrés du positionnement de précision. Le degré zéro se situe au passage zéro négatif de la voie B. Remarque : Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Remède :	- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Remplacer capteur ou câble du capteur.

233129	<Emplacement>Capteur 3: Différence de position entre sonde à effet Hall / voie C/D et voie A/B trop élevée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	L'erreur au niveau de la voie C/D est supérieure à $\pm 15^\circ$ (angle mécanique) ou $\pm 60^\circ$ (angle électrique) ou l'erreur au niveau des signaux Hall est supérieure à $\pm 60^\circ$ (angle électrique). Une période de la voie C/D correspond à un angle mécanique de 360°. Une période des signaux Hall correspond à un angle électrique de 360°. La surveillance est activée par exemple lorsque les sondes à effet Hall se substituant aux voies C/D ont été connectées avec un sens de rotation incorrect ou bien lorsqu'elles produisent des valeurs imprécises. Après la synchronisation précise sur un repère de référence, ou 2 repères de référence pour un capteur à tops zéro à intervalles codés, ce défaut n'est plus affiché mais l'alarme A33429. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Pour voie C/D : Ecart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°). Pour les signaux Hall : Ecart mesuré en tant qu'angle électrique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).
Remède :	- Voie C ou D non connectée. - Corriger le sens de rotation de la sonde à effet Hall servant éventuellement de remplacement pour la voie C/D. - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Vérifier le référencement de la sonde à effet Hall.

233130	<Emplacement>Capteur 3: Top zéro et position de synchronisation approchée incorrects
Valeur de signalisation :	écart angulaire électrique : %1, angle mécanique : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS

Cause :	Après l'initialisation de la position des pôles via la voie C/D, des signaux de Hall ou l'identification de la position des pôles, le top zéro a été détecté en dehors de la plage autorisée. Dans le cas des capteurs avec tops zéro à intervalles codés, le contrôle est effectué après passage de 2 tops zéro. La synchronisation fine ne sera pas effectuée. Lors de l'initialisation par voie C/D (p0404), un contrôle est effectué afin de savoir si le top zéro se produit dans une plage angulaire mécanique de +/-18°. Lors de l'initialisation par sondes à effet Hall (p0404) ou par identification de position de pôles (p1982), un contrôle est effectué afin de savoir si le top zéro se produit dans une plage angulaire électrique de +/-60°. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex yyyy : Position de top zéro mécanique détectée (utilisable uniquement pour voie C/D). xxxx : Ecart du top zéro par rapport à la position attendue sous forme d'angle électrique. Normalisation : 32768 déc. = 180°
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Contrôler la connexion sur la sonde à effet Hall en tant que remplacement de voie C/D. - Contrôler la connexion de la voie C ou D. - Remplacer capteur ou câble du capteur.

233131	<Emplacement>Capteur 3: Ecart position absolue / incrémentale trop élevé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Codeur absolu : Lors de la lecture cyclique de la position absolue, une trop grande différence par rapport à la position incrémentale a été détectée. La position absolue lue est rejetée. Valeur limite de l'écart : - Codeur EnDat : fourni par le codeur et comportant au moins 2 quadrants (par ex. EQI 1325 > 2 quadrants, EQN 1325 > 50 quadrants). - Autres capteurs : 15 traits = 60 quadrants. Codeur incrémental : Lors du passage du top zéro, une divergence de la position incrémentale a été constatée. Pour les tops zéro équidistants : - Le premier top zéro dépassé fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les intervalles des tops zéro suivants doivent être d'un multiple par rapport au premier top zéro. Pour les tops zéro à intervalles codés : - La première paire de tops zéro fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les paires de tops zéro suivantes doivent se trouver dans l'intervalle attendu par rapport à la première paire de tops zéro. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Ecart en quadrants (1 trait= 4 quadrants).
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Remplacer capteur ou câble du capteur. - Vérifier l'encrassement du disque capteur ou la présence de champs magnétiques intenses dans l'environnement. - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425). - Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438).

233135	<Emplacement>Capteur 3: Erreur lors de la détermination de la position
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Le capteur fournit des informations d'état bit par bit dans un mot d'état / de défaut interne. Plusieurs de ces bits entraînent le déclenchement de ce défaut. Autres bits sont des signalisations d'état. Le mot d'état / de défaut est indiqué dans la valeur de défaut. Remarque sur la description du bit : la première description vaut pour le capteur DRIVE-CLiQ, la seconde pour le codeur EnDat 2.2. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : F1 (signalisation d'état Safety Integrated). Bit 1 : F2 (signalisation d'état Safety Integrated). Bit 2 : Réserve (éclairage). Bit 3 : Réserve (amplitude de signal). Bit 4 : Réserve (valeur de position). Bit 5 : Réserve (surtension). Bit 6 : Réserve (sous-tension) / défaut matériel alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 7 : Réserve (surintensité) / codeur EnDat retiré à l'état déstationné (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 8 : Réserve (batterie) / surintensité alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 9 : Réserve / surtension alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 11 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 12 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 13 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 14 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 15 : Erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 16 : Eclairage (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 17 : Amplitude de signal (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 18 : Monotour position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 19 : Surtension (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 20 : Sous-tension (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 21 : Surintensité (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 22 : Dépassement de température (--> F3x405, x = 1, 2, 3). Bit 23 : Monotour position 2 (signalisation d'état Safety Integrated). Bit 24 : Monotour système (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 25 : Monotour Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 26 : Multitour position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 27 : Multitour position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 28 : Multitour système (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 29 : Multitour Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 30 : Multitour Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 31 : Multitour batterie (réserve).
Remède :	- Déterminer la cause du défaut détaillée à l'aide de la valeur de défaut. - Le cas échéant, remplacer le capteur. Remarque : Un codeur EnDat 2.2 ne peut être retiré et enfiché qu'à l'état de "stationnement". Si un codeur EnDat 2.2 a été retiré sans être à l'état de stationnement, un POWER ON (mise hors/sous tension) est nécessaire, pour l'acquittement du défaut, après l'enfichage du codeur.

233136	<Emplacement>Capteur 3: Erreur lors de la détermination de l'information multitour
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Le capteur fournit des informations d'état bit par bit dans un mot d'état / de défaut interne. Plusieurs de ces bits entraînent le déclenchement de ce défaut. Autres bits sont des signalisations d'état. Le mot d'état / de défaut est indiqué dans la valeur de défaut. Remarque sur la description du bit : la première description vaut pour le capteur DRIVE-CLiQ, la seconde pour le codeur EnDat 2.2. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : F1 (signalisation d'état Safety Integrated). Bit 1 : F2 (signalisation d'état Safety Integrated). Bit 2 : Réserve (éclairage). Bit 3 : Réserve (amplitude de signal). Bit 4 : Réserve (valeur de position). Bit 5 : Réserve (surtension). Bit 6 : Réserve (sous-tension) / défaut matériel alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 7 : Réserve (surintensité) / codeur EnDat retiré à l'état déstationné (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 8 : Réserve (batterie) / surintensité alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 9 : Réserve / surtension alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 11 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 12 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 13 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 14 : Réserve / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 15 : Erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 16 : Eclairage (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 17 : Amplitude de signal (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 18 : Monotour position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 19 : Surtension (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 20 : Sous-tension (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 21 : Surintensité (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 22 : Dépassement de température (--> F3x405, x = 1, 2, 3). Bit 23 : Monotour position 2 (signalisation d'état Safety Integrated). Bit 24 : Monotour système (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 25 : Monotour Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 26 : Multitour position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 27 : Multitour position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 28 : Multitour système (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 29 : Multitour Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 30 : Multitour Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3). Bit 31 : Multitour batterie (réserve).
Remède :	- Déterminer la cause du défaut détaillée à l'aide de la valeur de défaut. - Le cas échéant, remplacer le capteur. Remarque : Un codeur EnDat 2.2 ne peut être retiré et enfiché qu'à l'état de "stationnement". Si un codeur EnDat 2.2 a été retiré sans être à l'état de stationnement, un POWER ON (mise hors/sous tension) est nécessaire, pour l'acquittement du défaut, après l'enfichage du codeur.

233137 <Emplacement>Capteur 3: Erreur interne lors de la détermination de la position

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Une erreur est survenue dans le capteur DRIVE-CLiQ lors de la détermination de la position. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : yyxxxxx hex : yy = variante de capteur, xxxxxx = codage bit de la cause du défaut Pour yy = 08 hex (bit 27 = 1), la définition bit suivante s'applique : Bit 1 : Surveillance de signal (sin/cos). Bit 8 : F1 (signalisation d'état Safety Integrated) Erreur mot de position 1. Bit 9 : F2 (signalisation d'état Safety Integrated) Erreur mot de position 2. Bit 16 : Surveillance LED iC-LG (Opto-ASIC). Bit 17 : Défaut dans multitour. Bit 23 : Température en dehors des valeurs limites. Remarque : Pour une variante de capteur non décrite ici, s'adresser au fabricant du capteur pour plus d'informations sur le codage.
Remède :	- Déterminer la cause du défaut détaillée à l'aide de la valeur de défaut. - Le cas échéant, remplacer le capteur DRIVE-CLiQ.

233138	<Emplacement>Capteur 3: Erreur interne lors de la détermination de l'information multitour
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Une erreur est survenue dans le capteur DRIVE-CLiQ lors de la détermination de la position. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : yyxxxxx hex : yy = variante de capteur, xxxxxx = codage bit de la cause du défaut Pour yy = 08 hex (bit 27 = 1), la définition bit suivante s'applique : Bit 1 : Surveillance de signal (sin/cos). Bit 8 : F1 (signalisation d'état Safety Integrated) Erreur mot de position 1. Bit 9 : F2 (signalisation d'état Safety Integrated) Erreur mot de position 2. Bit 16 : Surveillance LED iC-LG (Opto-ASIC). Bit 17 : Défaut dans multitour. Bit 23 : Température en dehors des valeurs limites. Remarque : Pour une variante de capteur non décrite ici, s'adresser au fabricant du capteur pour plus d'informations sur le codage.
Remède :	- Déterminer la cause du défaut détaillée à l'aide de la valeur de défaut. - Le cas échéant, remplacer le capteur DRIVE-CLiQ.

233142	<Emplacement>Capteur 3: Tension de la batterie Défaut
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : Le capteur utilise une batterie pour l'enregistrement de l'information multitour à l'état hors tension. La tension de la batterie n'est plus suffisante pour poursuivre la mise en mémoire tampon de l'information multitour.

Remède : Remplacer la batterie.

233150 <Emplacement>Capteur 3: Erreur d'initialisation

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : Une fonctionnalité du capteur sélectionnée dans p0404 est défaillante.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Fonctionnalité défaillante du capteur.
L'assignation des bits correspond à celle de p0404 (ex.: bit 5 mis à 1 : défaut voie C/D).

Remède :

- Contrôler le réglage correct de p0404.
- Vérifier le type de capteur utilisé (incrémental/absolu) et le câble de capteur sur le SMCxx.
- Tenir compte éventuellement des autres signalisations qui décrivent le défaut en détail.

233151 <Emplacement>Capteur 3: Vitesse du capteur trop élevée pour l'initialisation

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : La vitesse du capteur est trop élevée lors de l'initialisation du Sensor Module.

Remède : Réduire la vitesse du capteur en conséquence lors de l'initialisation.
Le cas échéant, désactiver la surveillance (p0437.29).
Voir aussi : p0437

233152 <Emplacement>Capteur 3: Fréquence d'entrée maximale dépassée

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause : La fréquence d'entrée maximale de l'évaluation du capteur a été dépassée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Fréquence d'entrée actuelle en Hz.
Voir aussi : p0408

Remède :

- Réduire la vitesse.
- Utiliser un capteur avec un nombre de traits plus faible (p0408).

233153 <Emplacement>Capteur 3: Echec de l'identification

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une erreur s'est produite lors de l'identification du capteur (en attente) avec p0400=10100. Impossible d'identifier le capteur connecté. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Bit 0 : Longueur de données incorrecte. Voir aussi : p0400
Remède :	Configurer le capteur manuellement selon la fiche technique.

233160 <Emplacement>Capteur 3: Capteur analogique Défaillance du canal A

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	La tension d'entrée du capteur analogique se trouve en dehors de limites autorisées. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure détectable. 2 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure paramétrée (p4673). 3 : La valeur absolue de la tension d'entrée a dépassé les limites (p4676).
Remède :	Valeur de défaut = 1 : - Vérifier la tension de sortie du capteur analogique. Valeur de défaut = 2 : - Vérifier le réglage de tension par période de codeur (p4673). Valeur de défaut = 3 : - Vérifier le réglage de la limite de plage, et éventuellement l'augmenter (p4676).

233161 <Emplacement>Capteur 3: Capteur analogique Défaillance du canal B

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	La tension d'entrée du capteur analogique se trouve en dehors de limites autorisées. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure détectable. 2 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure paramétrée (p4675). 3 : La valeur absolue de la tension d'entrée a dépassé les limites (p4676).
Remède :	Valeur de défaut = 1 : - Vérifier la tension de sortie du capteur analogique. Valeur de défaut = 2 : - Vérifier le réglage de tension par période de codeur (p4675). Valeur de défaut = 3 : - Vérifier le réglage de la limite de plage, et éventuellement l'augmenter (p4676).

233163	<Emplacement>Capteur 3: Capteur analogique Valeur de position dépasse valeur limite
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	La valeur de position a dépassé la plage admissible de -0,5 ... +0,5. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 : Valeur de position du capteur LVDT. 2 : Valeur de position de la caractéristique du capteur.
Remède :	Valeur de défaut = 1 : - Vérifier le rapport de transmission LVDT (p4678). - Vérifier la connexion du signal de référence à la voie B. Valeur de défaut = 2 : - Vérifier les coefficients de la caractéristique (p4663 ... p4666).
233400	<Emplacement>Capteur 3: Seuil d'alarme Intervalle entre tops zéro incorrect
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	L'intervalle mesuré entre tops zéro ne correspond pas à l'intervalle paramétré. Pour les capteurs avec tops zéro à intervalles codés, l'espacement des tops zéro est déterminé à partir des tops zéro détectés par paires. Il en découle qu'un top zéro manquant, du fait de la formation de paires, ne conduit pas à un défaut et n'a pas d'incidence sans le système. L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires). Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Dernier intervalle entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 trait de codeur). Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants). - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425). - Remplacer capteur ou câble du capteur.
233401	<Emplacement>Capteur 3: Seuil d'alarme Défaillance top zéro
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La valeur de 1,5 fois l'espacement paramétré des tops zéro a été dépassé. L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires). Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Nombre d'incrémentes après le POWER ON ou depuis le dernier top zéro saisi (4 incréments = 1 trait de codeur).

- Remède :**
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
 - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425).
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.

233405 <Emplacement>Capteur 3: Température non autorisée dans l'évaluation du capteur

- Valeur de signalisation :** %1
- Objet entraînement :** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
- Acquittement :** IMMEDIAT (POWER ON)
- Cause :** L'évaluation du capteur sur un moteur avec DRIVE-CLiQ a détecté une température non autorisée.
Le seuil d'erreur est de 125 °C.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Température de la carte mesurée par incréments de 0,1 °C.
- Remède :** Baisser la température ambiante à la connexion DRIVE-CLiQ du moteur.

233407 <Emplacement>Capteur 3: Limite fonctionnelle atteinte

- Valeur de signalisation :** %1
- Objet entraînement :** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** NEANT
- Acquittement :** NEANT
- Cause :** Le capteur a atteint l'une de ses limites fonctionnelles. Nous recommandons une maintenance.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1 : Signaux incrémentaux
3 : Piste absolue
4 : Connexion des signaux codés
- Remède :** Effectuer une maintenance. Le cas échéant, remplacer le capteur.
Remarque :
La réserve fonctionnelle actuelle d'un capteur peut être affichée via r4651.
Voir aussi : p4650 (Capteur Réserve fonctionnelle Numéro de composant), r4651 (Capteur Réserve fonctionnelle)

233410 <Emplacement>Capteur 3: Communication série

- Valeur de signalisation :** cause du défaut : %1 bin
- Objet entraînement :** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** NEANT
- Acquittement :** NEANT

Cause :	La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module interface est défectueuse. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) : Bit 0 : Bit d'alarme du protocole de position. Bit 1 : Niveau repos incorrect sur la ligne de données. Bit 2 : Le capteur ne répond pas (pas de bit départ en l'espace de 50 ms). Bit 3 : CRC incorrect : Le total de contrôle dans le protocole du capteur ne correspond pas aux données. Bit 4 : Acquiescement du capteur incorrect : le capteur a mal interprété la requête ou ne peut pas l'exécuter. Bit 5 : Erreur interne dans le driver série : une instruction de mode non autorisée a été demandée. Bit 6 : Timeout à la lecture cyclique. Bit 8 : Protocole trop long (ex. > 64 bits). Bit 9 : Débordement du tampon de réception. Bit 10 : Erreur de trame à la double lecture. Bit 11 : Erreur de parité. Bit 12 : Niveau sur ligne de données incorrect durant période de monostable.
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Remplacer le capteur.

233411 <Emplacement>Capteur 3: Le codeur absolu signale des alarmes

Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin, information complémentaire : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquiescement :	NEANT
Cause :	Le mot de défaut du codeur absolu contient des bits d'alarme mis à 1. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) : yyyyxxxx hex : yyyy = information complémentaire, xxxx = cause du défaut yyyy = 0 : Bit 0 : Fréquence dépassée (vitesse trop élevée). Bit 1 : Température dépassée. Bit 2 : Réserve de régulation d'éclairage dépassée. Bit 3 : Batterie déchargée. Bit 4 : Point de référence passé. yyyy = 1 : Bit 0 : Amplitude de signal en dehors de la plage de régulation. Bit 1 : Défaut interface multitour. Bit 2 : Erreur de données interne (monotour/multitour non progressif). Bit 3 : Défaut interface EEPROM. Bit 4 : Défaut du convertisseur SAR. Bit 5 : Erreur lors de la transmission des données de registre. Bit 6 : Erreur interne détectée sur broche Error (nErr). Bit 7 : Seuil de température dépassé vers le haut/bas.
Remède :	Remplacer le capteur.

233412 <Emplacement>Capteur 3: Bit d'erreur à 1 dans le protocole série

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquiescement :	NEANT

- Cause :** Le capteur transmet un bit d'erreur à 1 par le biais du protocole série.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
 Bit 0 : Bit de défaut du protocole de position.
 Bit 1 : Bit d'alarme du protocole de position.
- Remède :**
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
 - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Remplacer le capteur.

233414 **<Emplacement>Capteur 3: Erreur d'amplitude Voie C ou D (C^2 + D^2)**

- Valeur de signalisation :** voie C : %1, voie D : %2
- Objet entraînement :** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** NEANT
- Acquittement :** NEANT
- Cause :** L'amplitude (C^2 + D^2) de la voie C ou D du capteur ou des signaux de Hall ne se situe pas dans la bande de tolérance.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
 yyyyxxxx hex :
 yyyy = niveau de signal de la voie D (16 bits avec signe)
 xxxx = niveau de signal de la voie C (16 bits avec signe)
 La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
 Le seuil de déclenchement est < 230 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 750 mV.
 Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
 Remarque :
 Si l'amplitude ne se situe pas dans la bande de tolérance, elle ne peut pas être utilisée pour l'initialisation de la position de départ.
- Remède :**
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.
 - Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).
 - Contrôler le boîtier de la sonde à effet Hall.

233415 **<Emplacement>Capteur 3: Alarme d'amplitude Voie A ou B (A^2 + B^2)**

- Valeur de signalisation :** amplitude : %1, angle : %2
- Objet entraînement :** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** NEANT
- Acquittement :** NEANT

Cause :	L'amplitude (racine carrée de $A^2 + B^2$) du capteur 3 dépasse la tolérance autorisée. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = angle xxxx = amplitude, c.-à-d. racine carrée de $A^2 + B^2$ (16 bits sans signe) La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %). Le seuil de déclenchement est < 230 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur). Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 299A hex = 10650 déc. L'angle 0 à FFFF hex correspond à 0 à 360 degrés du positionnement de précision. Le degré zéro se situe au passage zéro négatif de la voie B. Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) : La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2,0 Veff). Le seuil de déclenchement est < 1414 mV (1,0 Veff). Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 3333 hex = 13107 déc. Remarque : Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Remède :	- Contrôler plage vitesses de rotation ; réponse en fréquence (réponse en amplitude) du système de mesure insuffisante pour plage de vitesses. - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler raccordements par connecteurs. - Remplacer capteur ou câble du capteur. - Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts). - Remplacer le capteur en cas d'encrassement du disque du capteur ou de dégradation de l'éclairage.

233418	<Emplacement>Capteur 3: Différence de vitesse par cycle d'échantillonnage dépassée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la différence de vitesse entre deux cycles d'échantillonnage a dépassé la valeur dans p0492. Le changement de la mesure de vitesse, éventuellement moyennée, est surveillé dans la période d'échantillonnage du régulateur de courant. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens. Voir aussi : p0492
Remède :	- Vérifier la continuité du câble d'alimentation du tachymètre. - Contrôler la mise à la terre du blindage de tachymètre. - Augmenter éventuellement le réglage de p0492.

233419	<Emplacement>Capteur 3: Voie A ou B hors tolérance
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause : La correction d'amplitude, de phase ou d'offset pour la voie A ou B se trouve à la limite.

Correction d'erreur d'amplitude: Amplitude B / amplitude A = 0,78 ... 1,27

Phase : < 84 degrés ou > 96 degrés

SMC20 : Correction d'offset : +/-140 mV

SMC10 : Correction d'offset : +/-650 mV

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :

xxxx1 : Minimum de correction d'offset voie B

xxxx2 : Maximum de correction d'offset voie B

xxx1x : Minimum de correction d'offset voie A

xxx2x : Maximum de correction d'offset voie A

xx1xx : Minimum de correction d'amplitude voie B/A

xx2xx : Maximum de correction d'amplitude voie B/A

x1xxx : Minimum de la correction d'erreur de phase

x2xxx : Maximum de la correction d'erreur de phase

1xxxx : Minimum de la correction cubique

2xxxx : Maximum de la correction cubique

Remède : - Contrôler les tolérances de montage sur les capteurs non intégrés (ex.: capteur à roue dentée).

- Contrôler les connecteurs (y compris les résistances de contact).

- Vérifier les signaux du capteur.

- Remplacer capteur ou câble du capteur.

233421 <Emplacement>Capteur 3: Position approchée incorrecte

Valeur de %1

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un défaut a été détecté lors de l'acquisition de mesure. En raison de ce défaut, il est à supposer que l'acquisition de mesure fournit une valeur de position approchée incorrecte.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

3 : La position absolue du protocole série et la voie A/B présentent un écart d'un demi-trait de codeur. La position absolue doit avoir sa position zéro dans le quadrant dans lequel les deux voies sont négatives. En cas de défaut, la position peut être incorrecte d'un trait de codeur.

Remède : Valeur d'alarme = 3 :

- Le cas échéant, contacter le constructeur s'il s'agit d'un capteur standard avec câble.

- Corriger l'affectation des voies par rapport à la valeur de position transmise en série. Pour cela, raccorder les deux voies au Sensor Module en les inversant (inverser A et A* ainsi que B et B*) ou, sur un capteur programmable, contrôler l'offset du point zéro de la position.

233422 <Emplacement>Capteur 3: Nombre de traits Capteur à signaux rectangulaires en dehors de la bande de tolérance

Valeur de %1

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :	L'intervalle mesuré entre tops zéro ne correspond pas à l'intervalle paramétré. Lorsque le capteur à signaux rectangulaires est activé avec correction du nombre de traits et que le défaut 31131 n'est pas paramétré, cette alarme survient si l'accumulateur contient des valeurs supérieures à p4683 ou p4684. L'intervalle entre tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteur rotatif). Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Nombre d'impulsions différentielles accumulées en nombre de traits de codeur.
Remède :	- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Contrôler les raccordements par connecteurs. - Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants). - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425). - Remplacer capteur ou câble du capteur.

233429 <Emplacement>Capteur 3: Différence de position entre sonde à effet Hall / voie C/D et voie A/B trop élevée

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	L'erreur au niveau de la voie C/D est supérieure à +/-15° (angle mécanique) ou +/-60° (angle électrique) ou l'erreur au niveau des signaux Hall est supérieure à +/-60° (angle électrique). Une période de la voie C/D correspond à un angle mécanique de 360°. Une période des signaux Hall correspond à un angle électrique de 360°. La surveillance est activée par exemple lorsque les sondes à effet Hall se substituant aux voies C/D ont été connectées avec un sens de rotation incorrect ou bien lorsqu'elles produisent des valeurs imprécises. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Pour voie C/D : Ecart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°). Pour les signaux Hall : Ecart mesuré en tant qu'angle électrique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).
Remède :	- Voie C ou D non connectée. - Corriger le sens de rotation de la sonde à effet Hall servant éventuellement de remplacement pour la voie C/D. - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM. - Vérifier le référencement de la sonde à effet Hall.

233431 <Emplacement>Capteur 3: Ecart position absolue / incrémentale trop élevé

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Lors du passage du top zéro, une divergence de la position incrémentale a été constatée. Pour les tops zéro équidistants : - Le premier top zéro dépassé fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les intervalles des tops zéro suivants doivent être d'un multiple par rapport au premier top zéro. Pour les tops zéro à intervalles codés : - La première paire de tops zéro fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les paires de tops zéro suivantes doivent se trouver dans l'intervalle attendu par rapport à la première paire de tops zéro. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Ecart en quadrants (1 trait= 4 quadrants).

- Remède :**
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.
 - Eliminer l'encrassement du disque du capteur ou des forts champs magnétiques.

233432 <Emplacement>Capteur 3: Adaptation de la position de rotor Ecart

- Valeur de signalisation :** %1
- Objet entraînement :** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** NEANT
- Acquittement :** NEANT
- Cause :** Sur la voie A/B, des impulsions ont été perdues ou comptées en trop. La correction de ces impulsions est en cours.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Dernier écart de l'intervalle entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 trait de codeur).
 Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.
- Remède :**
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
 - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.
 - Vérifier la fréquence limite du capteur.
 - Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425).

233442 <Emplacement>Capteur 3: Tension de la batterie Préalarme

- Valeur de signalisation :** -
- Objet entraînement :** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** NEANT
- Acquittement :** NEANT
- Cause :** Le capteur utilise une batterie pour l'enregistrement de l'information multitour à l'état hors tension. Si la tension de la batterie continue à baisser, la mise en mémoire tampon de l'information multitour sera impossible.
- Remède :** Remplacer la batterie.

233443 <Emplacement>Capteur 3: Niveau de signal C/D unipolaire hors spécification

- Valeur de signalisation :** cause du défaut : %1 bin
- Objet entraînement :** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Réaction :** NEANT
- Acquittement :** NEANT
- Cause :** Le niveau unipolaire (CP/CN ou DP/DN) du capteur 3 se situe en dehors de la tolérance autorisée.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
 Bit 0 = 1 : CP ou CN hors tolérance.
 Bit 16 = 1 : DP ou DN hors tolérance.
 La valeur nominale des niveaux de signal unipolaires du capteur doit se situer dans la plage de 2500 mV +/-500 mV.
 Les seuils de déclenchement se situent entre < 1700 mV et > 3300 mV.
 Remarque :
 Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies :
 - Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.31 = 1).
 - La surveillance est activée (p0437.31 = 1).

Remède :

- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier les connecteurs et les contacts.
- Les voies C/D sont-elles raccordées correctement (les câbles de signaux CP sont-ils inversés avec CN ou DP avec DN) ?
- Remplacer le câble du capteur.

233460 <Emplacement>Capteur 3: Capteur analogique Défaillance du canal A

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La tension d'entrée du capteur analogique se trouve en dehors de limites autorisées.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

- 1 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure détectable.
- 2 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure paramétrée dans p4673.
- 3 : La valeur absolue de la tension d'entrée a dépassé les limites (p4676).

Remède :

Valeur d'alarme = 1 :

- Vérifier la tension de sortie du capteur analogique.

Valeur d'alarme = 2 :

- Vérifier le réglage de tension par période de codeur (p4673).

Valeur d'alarme = 3 :

- Vérifier le réglage de la limite de plage, et éventuellement l'augmenter (p4676).

233461 <Emplacement>Capteur 3: Capteur analogique Défaillance du canal B

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La tension d'entrée du capteur analogique se trouve en dehors de limites autorisées.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

- 1 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure détectable.
- 2 : La tension d'entrée se trouve en dehors de la plage de mesure paramétrée (p4675).
- 3 : La valeur absolue de la tension d'entrée a dépassé les limites (p4676).

Remède :

Valeur d'alarme = 1 :

- Vérifier la tension de sortie du capteur analogique.

Valeur d'alarme = 2 :

- Vérifier le réglage de tension par période de codeur (p4675).

Valeur d'alarme = 3 :

- Vérifier le réglage de la limite de plage, et éventuellement l'augmenter (p4676).

233462 <Emplacement>Capteur 3: Capteur analogique Aucun canal actif

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Les canaux A et B ne sont pas activés sur le capteur analogique.

Remède :

- Activer la canal A et/ou le canal B (p4670).
- Vérifier la configuration du capteur (p0404.17).

Voir aussi : p4670 (Capteur analogique Configuration)

233463 **<Emplacement>Capteur 3: Capteur analogique Valeur de position dépasse valeur limite**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La valeur de position a dépassé la plage admissible de -0,5 ... +0,5.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 1 : Valeur de position du capteur LVDT.
 2 : Valeur de position de la caractéristique du capteur.

Remède : Valeur d'alarme = 1 :
 - Vérifier le rapport de transmission LVDT (p4678).
 - Vérifier la connexion du signal de référence à la voie B.
 Valeur d'alarme = 2 :
 - Vérifier les coefficients de la caractéristique (p4663 ... p4666).

233470 **<Emplacement>Capteur 3: Encrassement détecté**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Sur l'interface de système de capteur alternative du Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), l'état logique 0 sur la borne X521.7 signale un encrassement du capteur.

Remède : - Contrôler les raccordements par connecteurs.
 - Remplacer capteur ou câble du capteur.

233500 **<Emplacement>Capteur 3: Suivi de position Plage de déplacement dépassée**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Pour l'axe linéaire sans correction de modulo configuré, l'entraînement / le capteur a dépassé la plage de déplacement maximale possible. Cette valeur peut être lue dans p0412 et doit être interprétée comme nombre de tours de la charge.
 Pour p0411.0 = 1, lorsqu'un axe linéaire est configuré, la plage de déplacement maximale est fixée à 64 fois (+/- 32 fois) la valeur de p0421.
 Pour p0411.3 = 1, lorsqu'un axe linéaire est configuré, la plage de déplacement maximale est fixée à la valeur maximale de +/-p0412/2 (arrondie vers le bas sur un nombre de tours entier). La valeur maximale dépend du nombre de traits (p0408) et de la résolution fine (p0419).

Remède : Pour supprimer le défaut :
 - Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4).
 - Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1).
 - Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0).
 Acquitter ensuite le défaut et référencer le codeur absolu.

233501	<Emplacement>Capteur 3: Suivi de position Position du capteur hors fenêtre de tolérance
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	L'entraînement / le capteur a été déplacé à l'état désactivé d'une distance supérieure à celle réglée dans la plage de tolérance. La relation entre mécanique et capteur n'existe peut être plus. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Ecart par rapport à la dernière position du capteur en incréments de la valeur absolue. Le signe indique le sens de déplacement. Remarque : L'écart trouvé est également indiqué dans r0477. Voir aussi : p0413, r0477
Remède :	Réinitialiser le suivi de position comme suit : - Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4). - Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1). - Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0). Ensuite le défaut doit être acquitté et, le cas échéant, un référencement du codeur absolu doit être effectué (p2507). Voir aussi : p0010
233502	<Emplacement>Capteur 3: Capteur avec réducteur de mesure sans signaux valides
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le capteur avec réducteur de mesure ne fournit plus aucun signal valide.
Remède :	Tous les capteurs avec réducteur de mesure en service doivent fournir des mesures valides.
233503	<Emplacement>Capteur 3: suivi de position impossible à réinitialiser
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Impossible de réinitialiser le suivi de position pour le réducteur de mesure.
Remède :	Pour supprimer le défaut : - Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4). - Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1). - Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0). Acquitter ensuite le défaut et référencer le codeur absolu.
233700	<Emplacement>Capteur 3: Test d'efficacité ne fournit pas la valeur attendue
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
 Bit x = 1 : échec du test d'efficacité x.
Remède : Remplacer le capteur.

233800 **<Emplacement>Capteur 3: Signalisation groupée**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement : NEANT
Cause : Le capteur moteur a détecté au moins une erreur.
Remède : Effectuer une évaluation des autres signalisations actuellement présentes.

233801 **<Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent**
Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée.
 Cause du défaut :
 10 (= 0A hex) :
 Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède : - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
 - Remplacer le composant concerné.
 Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

233802 **<Emplacement>Capteur 3: Dépassement de tranche de temps**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	Un dépassement de la tranche de temps s'est produit pour le capteur 3. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yx hex : y = fonction concernée (diagnostic d'erreur interne à Siemens), x = tranche de temps concernée x = 9 : Dépassement de tranche de temps rapide (temps de cycle du régulateur de courant). x = A : Dépassement de tranche de temps moyenne. x = C : Dépassement de tranche de temps lente. yx = 3E7 : Timeout lors de l'attente de SYNO (par ex. retour inattendu en fonctionnement acyclique).
Remède :	Augmenter la période d'échantillonnage du régulateur de courant. Remarque : Pour une période d'échantillonnage du régulateur de courant = 31,25 µs, utiliser un SMx20 avec le numéro de référence 6SL3055-0AA00-5xA3.

233804 <Emplacement>Capteur 3: Total de contrôle incorrect

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	POWER ON (IMMEDIAT)
Cause :	Une erreur de total de contrôle est survenue lors de la lecture de la mémoire de programme du Sensor Module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex yyyy : Zone de mémoire concernée. xxxx : Différence entre le total de contrôle lors du POWER ON et le total de contrôle actuel.
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Mettre à niveau le firmware (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4). - Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée. - Remplacer le Sensor Module.

233805 <Emplacement>Capteur 3: Total de contrôle EEPROM incorrect

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Les données de paramétrage internes sont corrompues Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : 01 : Erreur d'accès à l'EEPROM. 02 : Le nombre de blocs dans l'EEPROM est trop élevé.
Remède :	Remplacer la carte.

233806 <Emplacement>Capteur 3: Echec de l'initialisation

Valeur de signalisation :	%1
----------------------------------	----

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	L'initialisation du capteur a échoué. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Bits 0, 1 : L'initialisation du capteur avec moteur tournant a échoué (écart entre position approchée et précise en nombre de traits de codeur/4) Bit 2 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie A. Bit 3 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie B. Bit 4 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour l'entrée accélération. Bit 5 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie de sécurité A. Bit 6 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie de sécurité B. Bit 7 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie C. Bit 8 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie D. Bit 9 : Echec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie R. Bit 10 : La différence des tensions médianes entre les voies A et B est trop importante (> 0,5 V). Bit 11 : La différence des tensions médianes entre les voies C et D est trop importante (> 0,5 V). Bit 12 : La différence des tensions médianes entre les voies de sécurité A et B est trop importante (> 0,5 V). Bit 13 : La différence des tensions médianes entre la voie A et la voie de sécurité B est trop importante (> 0,5 V). Bit 14 : La différence des tensions médianes entre la voie B et la voie de sécurité A est trop importante (> 0,5 V). Bit 15 : L'écart type des tensions médianes déterminées est trop important (> 0,3 V). Bit 16 : Erreur interne - erreur lors de la lecture d'un registre (CAFE). Bit 17 : Erreur interne - erreur lors de l'écriture d'un registre (CAFE). Bit 18 : Erreur interne - absence de l'adaptation des tensions médianes. Bit 19 : Erreur interne - accès CAN incorrect. Bit 20 : Erreur interne - aucun passage par zéro n'a été trouvé. Bit 28 : Erreur lors de l'initialisation de l'appareil de mesure EnDat 2.2. Bit 29 : Erreur lors de la lecture des données à partir de l'appareil de mesure EnDat 2.2. Bit 30 : Total de contrôle EEPROM de l'appareil de mesure EnDat 2.2 incorrect. Bit 31 : Données de l'appareil de mesure EnDat 2.2 incohérentes. Remarque : Bits 0, 1 : Jusqu'à 6SL3055-0AA00-5*A0 Bits 2 ... 20 : A partir de 6SL3055-0AA00-5*A1
Remède :	Acquitter le défaut. Si le défaut ne peut pas être acquitté : Bits 2 ... 9 : Contrôler la tension d'alimentation du capteur. Bits 2 ... 14 : Contrôler le câble correspondant. Bit 15 sans autres bits : Contrôler la voie R, vérifier le réglage dans p0404. Bit 28 : Contrôler le câble entre le convertisseur EnDat 2.2 et l'appareil de mesure. Bit 29 ... 31 : Remplacer l'appareil de mesure défectueux.

233811 <Emplacement>Capteur 3: Numéro de série de capteur modifié

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	Le numéro de série du capteur a changé. Le changement n'est vérifié que pour les capteurs comportant un numéro de série (par ex. codeurs EnDat). - Le capteur a été remplacé. Remarque : En cas de régulation de position, le numéro de série est repris lors de l'activation du référencement (p2507 = 2). Pour un codeur référencé (p2507 = 3), le changement du numéro de série est vérifié et, le cas échéant, le référencement est annulé (p2507 = 1). Pour occulter la surveillance du numéro de série, procéder ainsi : - Régler le numéro de série suivant pour le jeu de paramètres codeur correspondant : p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
Remède :	Effectuer l'ajustement mécanique du capteur. Valider le nouveau numéro de série avec p0440 = 1.

233812 <Emplacement>Capteur 3: Cycle demandé ou le timing RX / TX n'est pas pris en charge

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Un cycle demandé par la Control Unit ou le timing RX / TX n'est pas pris en charge. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 0 : Le cycle d'application n'est pas pris en charge. 1 : Le cycle DRIVE-CLiQ n'est pas pris en charge. 2 : Intervalle entre les instants RX et TX trop petit. 3 : Instant TX en avance.
Remède :	Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

233813 <Emplacement>Capteur 3: Matériel Défaillance de l'unité logique

Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS
Cause :	Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 : ALU watchdog s'est déclenché. Bit 1 : ALU a détecté une erreur de signe de vie.
Remède :	Remplacer le capteur.

233820 <Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Télégramme incorrect

Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 7 (= 07 hex) : Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un. 8 (= 08 hex) : Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

233835	<Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées. Cause du défaut : 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.

Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

233836 <Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées.
Cause du défaut :
65 (= 41 hex) :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

233837 <Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Composant défectueux

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Cause du défaut :
32 (= 20 hex) :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
35 (= 23 hex) :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
66 (= 42 hex) :
Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
67 (= 43 hex) :
Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

233840 <Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Défaut en-dessous du seuil de signalisation

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un défaut DRIVE-CLiQ en-dessous du seuil de signalisation est survenu. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 7 (= 07 hex) : Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un. 8 (= 08 hex) : Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 10 (= 0A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1. 11 (= 0B hex) : Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 32 (= 20 hex) : Erreur dans l'en-tête du télégramme. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 35 (= 23 hex) : Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 65 (= 41 hex) : Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi. 66 (= 42 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 67 (= 43 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

233845 <Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée.
Cause du défaut :
11 (= 0B hex) :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

233850 <Emplacement>Capteur 3: Evaluation du capteur Erreur logicielle interne

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : POWER ON

Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite dans le Sensor Module du capteur 3.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 : La tranche de temps d'arrière-plan est bloquée.
2 : Le total de contrôle de la mémoire code est incorrect.
10000 : La mémoire OEM du codeur EnDat contient des données incompréhensibles.
11000 ... 11499 : Les données de description de EEPROM sont incorrectes.
11500 ... 11899 : Les paramètres d'étalonnage de EEPROM sont incorrects.
11900 ... 11999 : Les paramètres de configuration de EEPROM sont incorrects.
12000 ... 12008 : Communication avec un CAN perturbée.
16000 : Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation d'application.
16001 : Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation ALU.
16002 : Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation HISI / SISI.
16003 : Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation Safety Integrated.
16004 : Capteur DRIVE-CLiQ Erreur système interne.

Remède : - Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

233851 <Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 3) à la Control Unit est perturbée.
Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit.
Cause du défaut :
10 (= 0A hex) :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Mettre à niveau le firmware du composant concerné.
- Exécuter un POWER ON du composant concerné (mise hors/sous tension).

233860 <Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erreur télégramme

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 3) à la Control Unit est perturbée. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 17 (= 11 hex) : Erreur CRC et le télégramme reçu est en avance. 18 (= 12 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 19 (= 13 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 20 (= 14 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 21 (= 15 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 22 (= 16 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 25 (= 19 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

233875	<Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Coupure de la tension d'alimentation
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation. Cause du défaut : 9 (= 09 hex) : La tension d'alimentation du composant est coupée. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Contrôler le câblage de la tension d'alimentation du composant DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact...). - Contrôler le dimensionnement de l'alimentation du composant DRIVE-CLiQ.

233885	<Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 3) à la Control Unit est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées. Cause du défaut : 26 (= 1A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 98 (= 62 hex) : Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Vérifier la tension d'alimentation du composant concerné. - Exécuter un POWER ON. - Remplacer le composant concerné. Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

233886	<Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 3) à la Control Unit est perturbée.
Les données n'ont pas pu être envoyées.
Cause du défaut :
65 (= 41 hex) :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

233887 **<Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Composant défectueux**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Un défaut a été détecté sur le composant DRIVE-CLiQ concerné (Sensor Module pour capteur 3). Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Cause du défaut :
32 (= 20 hex) :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
35 (= 23 hex) :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
66 (= 42 hex) :
Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
67 (= 43 hex) :
Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
96 (= 60 hex) :
La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation.
97 (= 61 hex) :
La transmission des caractéristiques dure trop longtemps.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

233895 **<Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Transmission de données cyclique en alternance perturbée**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 3) à la Control Unit est perturbée.
Cause du défaut :
11 (= 0B hex) :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

233896 **<Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Propriétés de composant incohérentes**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Les propriétés du composant DRIVE-CLiQ (Sensor Module pour capteur 3) indiqué par la valeur de défaut ont été modifiées par rapport à celles de démarrage et ne sont plus compatibles. Le remplacement d'un câble DRIVE-CLiQ ou composant DRIVE-CLiQ est peut-être à l'origine de l'erreur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de composant.

Remède : - Exécuter un POWER ON.
- Si l'on remplace un composant, utiliser un type de composant similaire et si possible ayant la même version de firmware.
- Si l'on remplace des câbles, utiliser dans la mesure du possible des câbles de même longueur (tenir compte de la longueur maximale des câbles).

233899 **<Emplacement>Capteur 3: Défaut inconnu**

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Un défaut s'est produit sur le Sensor Module pour le capteur 3 et n'a pas pu être interprété par le firmware de la CU.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du défaut.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de ce nouveau défaut.

Remède : - Remplacer le firmware du Sensor Module par un firmware plus ancien (r0148).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

233902 **<Emplacement>Capteur 3: Une erreur bus SPI s'est produite**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Erreur lors de l'utilisation du bus SPI interne.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

233903 <Emplacement>Capteur 3: Une erreur bus I2C s'est produite

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Erreur lors de l'utilisation du bus I2C interne.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

233905 <Emplacement>Capteur 3: Paramétrage incorrect

Valeur de signalisation : paramètre : %1, information complémentaire : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
 Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	Un paramètre du capteur 3 a été détecté comme étant incorrect. Le type de capteur paramétré ne correspond peut-être pas à celui connecté. Le paramètre concerné peut être déterminé comme suit : - Déterminer le numéro de paramètre à l'aide de la valeur de défaut (r0949). - Déterminer l'indice de paramètre (p0187). Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : yyyyxxxx déc : yyyy = informations complémentaires, xxxx = paramètre xxxx = 421 : Pour un codeur EnDat/SSI, la position absolue dans le protocole doit être inférieure ou égale à 30 bits. yyyy = 0 : aucune autre information existante. yyyy = 1 : niveau HTL (p0405.1 = 0) combiné avec surveillance de voie A/B<>-A/B (p0405.2 = 1) non pris en charge par ce composant. yyyy = 2 : un numéro de code est indiqué dans p0400 pour un codeur identifié, mais aucune identification n'a été réalisée. Démarrer une nouvelle identification de codeur. yyyy = 3 : un numéro de code est indiqué dans p0400 pour un codeur identifié, mais aucune identification n'a été réalisée. Sélectionner dans p0400 un codeur de la liste avec un numéro de code < 10000. yyyy = 4 : codeur SSI (p0404.9 = 1) sans voie A/B non pris en charge par ce composant. yyyy = 5 : pour le capteur SQW, la valeur dans p4686 est supérieure à la valeur dans p0425. yyyy = 6 : capteur DRIVE-CLiQ non utilisable avec cette version du firmware. yyyy = 7 : Pour un capteur SQW, la correction XIST1 (p0437.2) est uniquement autorisée en présence de tops zéro équidistants. yyyy = 8 : La longueur de paire de pôles du moteur n'est pas prise en charge par la règle linéaire utilisée. yyyy = 9 : La longueur de la position dans le protocole EnDat ne doit pas dépasser 32 bits. yyyy = 10 : Le capteur raccordé n'est pas pris en charge. yyyy = 11 : La surveillance de voie n'est pas prise en compte par le matériel.
Remède :	- Vérifier si le type de capteur connecté est conforme au type paramétré. - Corriger le paramètre indiqué par la valeur de défaut (r0949) et p0187. Concernant le numéro de paramètre = 314 : - Vérifier le nombre de paires de pôles et la transmission du réducteur de mesure. Le quotient "Nombre de paires de pôles" / "Rapport du réducteur de mesure" doit être inférieur ou égal à 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

233912	<Emplacement>Capteur 3: Combinaison d'appareils non autorisée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (IASC/Frein CC, NEANT) Hla: ARRET1 (NEANT)
Acquittement :	SUPPR IMPULSIONS

Cause :	La combinaison d'appareils sélectionnée n'est pas prise en charge. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1003: L'appareil de mesure raccordé ne peut pas être exploité avec le convertisseur EnDat 2.2. Par exemple, l'appareil de mesure ne dispose pas d'un nombre de traits / d'une résolution de 2^n. 1005: Le type de l'appareil de mesure (incrémental) n'est pas prise en charge par le convertisseur EnDat 2.2. 1006: La durée maximale (31,25 µs) de la transmission EnDat a été dépassée. 2001: La combinaison réglée de temps de cycle du régulateur de courant, temps de cycle DP et temps de cycle Safety Integrated n'est pas prise en charge par le convertisseur EnDat 2.2. 2002: La résolution de l'appareil de mesure linéaire n'est pas compatible avec la longueur de paire de pôles du moteur linéaire.
Remède :	Valeur de défaut = 1003, 1005, 1006 : - Utiliser un appareil de mesure autorisé. Valeur de défaut = 2001 : - Régler une combinaison de temps de cycle autorisée (le cas échéant, utiliser les réglages standard). Valeur de défaut = 2002 : - Utiliser un appareil de mesure avec une résolution plus faible (p0422).

233915 <Emplacement>Capteur 3: Erreur de configuration

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La configuration du capteur 3 est incorrecte. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1: Modification de paramétrage entre défaut/alarme non autorisée. 419: Lorsque la résolution fine Gx_XIST2 a été configurée, le capteur détecte une mesure de position absolue maximale possible (r0483) qui ne peut plus être représentée au sein des 32 bits.
Remède :	Valeur d'alarme = 1 : N'effectuer aucune modification de paramétrage entre défaut/alarme. Valeur d'alarme = 419 : Diminuer la résolution fine (p0419) ou désactiver la surveillance (p0437.25) si la plage multitour entière n'est pas nécessaire.

233916 <Emplacement>Capteur 3: Erreur de paramétrage

Valeur de signalisation :	paramètre : %1, information complémentaire : %2
Objet entraînement :	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : Un paramètre du capteur 3 a été détecté comme étant incorrect.
 Le type de capteur paramétré ne correspond peut-être pas à celui connecté.
 Le paramètre concerné peut être déterminé comme suit :
 - Déterminer le numéro de paramètre à l'aide de la valeur de défaut (r0949).
 - Déterminer l'indice de paramètre (p0187).
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Numéro de paramètre.

Remède : - Vérifier si le type de capteur connecté est conforme au type paramétré.
 - Corriger le paramètre indiqué par la valeur de défaut (r0949) et p0187.

233920 <Emplacement>Capteur 3: Défaut sonde thermométrique

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, numéro de canal : %2

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
 Cause du défaut :
 1 (= 01 hex) :
 Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY : R > 1630 ohms).
 2 (= 02 hex) :
 Résistance mesurée trop faible (CTP : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms).
 Autres valeurs :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyyy hex : yy = numéro de canal, xx = cause du défaut

Remède : - Vérifier que le type et la connexion du câble de capteur sont appropriés.
 - Vérifier la sélection de la sonde thermométrique dans p0600 à p0603.
 - Remplacer le Sensor Module (défaillance matérielle ou données d'étalonnage incorrectes).

233930 <Emplacement>Capteur 3: Datalogger a enregistré des données

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Si la fonction "Datalogger" est activée (p0437.0 = 1), une erreur est survenue sur le Sensor Module. Cette signalisation indique que les données de diagnostic correspondant à l'erreur ont été enregistrées sur la carte mémoire.
 Elles sont stockées dans le répertoire suivant :
 /USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
 ...
 /USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
 /USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
 Le fichier TXT contient les informations suivantes :
 - Affichage du fichier BIN ayant fait l'objet du dernier accès en écriture.
 - Nombre d'opérations d'écriture encore possibles (de 10000 dans le sens décroissant).
 Remarque :
 L'évaluation des fichiers BIN ne peut s'effectuer qu'en interne par Siemens.

Remède : Non nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement.
Datalogger est prêt pour l'enregistrement du cas d'erreur suivant.

233940 <Emplacement>Capteur 3: Capteur de broche S1 Tension incorrecte

Valeur de %1

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La tension du capteur analogique S1 de la broche est en dehors de la plage admissible.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Niveau de signal du capteur S1.
Remarque :
Un niveau de signal de 500 mV correspond à la valeur numérique 500 déc.

Remède :

- Contrôler l'outil de serrage.
- Contrôler la tolérance et l'adapter, le cas échéant (p5040).
- Contrôler les seuils et les adapter, le cas échéant (p5041).
- Contrôler le capteur analogique S1 et les connexions.

Voir aussi : p5040 (Broche Valeurs de seuil de tension Tolérance), p5041 (Broche Valeurs de seuil de tension)

233950 <Emplacement>Capteur 3: Erreur logicielle interne

Valeur de %1

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : ARRET1 (ARRET2)

Acquittement : POWER ON

Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Informations sur la source d'erreur.
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Le cas échéant, mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

233999 <Emplacement>Capteur 3: Alarme inconnue

Valeur de nouvelle signalisation : %1

signalisation :

Objet HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Une alarme s'est produite sur le Sensor Module pour le capteur 3 et n'a pas pu être interprétée par le firmware de la CU.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'alarme.
Remarque :

Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de cette nouvelle alarme.

Remède :

- Remplacer le firmware du Sensor Module par un firmware plus ancien (r0148).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

234207 <Emplacement>VSM: Température Seuil de défaut dépassée

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : La température (r3666) mesurée avec le Voltage Sensing Module (VSM) a dépassé le seuil (p3668).
 Remarque :
 Ce défaut ne peut être déclenché que si l'évaluation de la température a été activée (p3665 = 2 pour une sonde KTY ou p3665 = 1 pour une sonde CTP).
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 yyxxxx déc :
 yy : numéro du composant ayant détecté le défaut.

Remède :

- Contrôler le ventilateur.
- Diminuer la puissance.

234211 <Emplacement>VSM: Température Seuil d'alarme dépassée

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La température (r3666) mesurée avec le Voltage Sensing Module (VSM) a dépassé le seuil (p3667).
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Les chiffres des centaines et dizaines de milliers forment le numéro de composant du VSM ayant détecté le défaut.

Remède :

- Contrôler le ventilateur.
- Diminuer la puissance.

234800 <Emplacement>VSM: Signalis group

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)

Acquittement : NEANT

Cause : Le Voltage Sensing Module (VSM) a détecté au moins une erreur.

Remède : Evaluation des signalisations actuelles suivantes.

234801 <Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : ARRET2 (ARRET1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Voltage Sensing Module (VSM) concerné est perturbée.
Cause du défaut :
10 (= 0A hex) :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Contrôler la connexion DRIVE-CLiQ.
- Remplacer le Voltage Sensing Module (VSM) .

234802 <Emplacement>VSM: Dépassement de tranche de temps

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Un dépassement de tranche de temps s'est produit sur le Voltage Sensing Module.

Remède : Remplacer le Voltage Sensing Module.

234803 <Emplacement>VSM: Test mém.

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur s'est produite lors du test de la mémoire du Voltage Sensing Module.

Remède :

- Vérifier que la température ambiante admissible pour le Voltage Sensing Module est respectée.
- Remplacer le Voltage Sensing Module.

234804 <Emplacement>VSM: CRC

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur de total de contrôle est survenue lors de la lecture de la mémoire de programme du Voltage Sensing Module (VSM).

Remède :

- Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée.
- Remplacer le Voltage Sensing Module.

234805 <Emplacement>VSM: Total de contrôle EEPROM incorrect

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Les données de paramétrage internes sont corrompues
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 01 : Erreur d'accès à l'EEPROM.
 02 : Le nombre de blocs dans l'EEPROM est trop élevé.

Remède : - Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée.
 - Remplacer le Voltage Sensing Module (VSM) .

234806 **<Emplacement>VSM: Initialisation**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur s'est produite pendant l'initialisation du Voltage Sensing Module (VSM).

Remède : Remplacer le Voltage Sensing Module.

234807 **<Emplacement>VSM: Commande séquentielle Timeout**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Erreur de timeout de la commande séquentielle sur le Voltage Sensing Module (VSM).

Remède : Remplacer le Voltage Sensing Module.

234820 **<Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ: Télégramme incorrect**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Voltage Sensing Module concerné est perturbée.

Cause du défaut :

1 (= 01 hex) :
erreur de total de contrôle (erreur CRC).

2 (= 02 hex) :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.

3 (= 03 hex) :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.

4 (= 04 hex) :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.

5 (= 05 hex) :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.

6 (= 06 hex) :
L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.

7 (= 07 hex) :
Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un.

8 (= 08 hex) :
Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un.

9 (= 09 hex) :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.

16 (= 10 hex) :
Le télégramme reçu est en avance.

Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).

Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

234835 <Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Voltage Sensing Module concerné est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.

Cause du défaut :

33 (= 21 hex) :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.

34 (= 22 hex) :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.

64 (= 40 hex) :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.

Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.

234836	<Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Voltage Sensing Module concerné est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées. Cause du défaut : 65 (= 41 hex) : Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

234837	<Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ: Composant défectueux
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu. Cause du défaut : 32 (= 20 hex) : Erreur dans l'en-tête du télégramme. 35 (= 23 hex) : Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 66 (= 42 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 67 (= 43 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904). - Remplacer le composant concerné.

234840	<Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ: Défaut en-dessous du seuil de signalisation
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	Un défaut DRIVE-CLiQ en-dessous du seuil de signalisation est survenu. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 7 (= 07 hex) : Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un. 8 (= 08 hex) : Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 10 (= 0A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1. 11 (= 0B hex) : Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 32 (= 20 hex) : Erreur dans l'en-tête du télégramme. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 35 (= 23 hex) : Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 65 (= 41 hex) : Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi. 66 (= 42 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 67 (= 43 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

234845	<Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
signalisation :	

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Voltage Sensing Module (VSM) concerné est perturbée.
Cause du défaut :
11 (= 0B hex) :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

234850 <Emplacement>VSM: Défaillance logicielle interne

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET1 (ARRET2, NEANT)

Acquittement : POWER ON

Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite dans le Voltage Sensing Module (VSM).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 : La tranche de temps d'arrière-plan est bloquée.
2 : Le total de contrôle de la mémoire code est incorrect.

Remède : - Remplacer le Voltage Sensing Module (VSM) .
- Mettre à niveau le firmware dans le Voltage Sensing Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

234851 <Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Hla: NEANT (ARRET1, ARRET2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du Voltage Sensing Module (VSM) concerné à la Control Unit est perturbée.
Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit.
Cause du défaut :
10 (= 0A hex) :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Mettre à niveau le firmware du composant concerné.

234860 <Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Télégramme incorrect

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2) Hla: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du Voltage Sensing Module (VSM) concerné à la Control Unit est perturbée. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 17 (= 11 hex) : Erreur CRC et le télégramme reçu est en avance. 18 (= 12 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 19 (= 13 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 20 (= 14 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 21 (= 15 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 22 (= 16 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 25 (= 19 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

234875	<Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Coupure de la tension d'alimentation
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation. Cause du défaut : 9 (= 09 hex) : La tension d'alimentation du composant est coupée. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Contrôler le câblage de la tension d'alimentation du composant DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact...) - Contrôler le dimensionnement de l'alimentation du composant DRIVE-CLiQ.

234885	<Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2) Hla: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du Voltage Sensing Module (VSM) concerné à la Control Unit est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées. Cause du défaut : 26 (= 1A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 98 (= 62 hex) : Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Vérifier la tension d'alimentation du composant concerné. - Exécuter un POWER ON. - Remplacer le composant concerné. Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

234886	<Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2) Hla: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du Voltage Sensing Module (VSM) concerné à la Control Unit est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées. Cause du défaut : 65 (= 41 hex) : Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

234887	<Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Composant défectueux
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2) Hla: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Un défaut a été détecté sur le composant DRIVE-CLiQ (Voltage Sensing Module) concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu. Cause du défaut : 32 (= 20 hex) : Erreur dans l'en-tête du télégramme. 35 (= 23 hex) : Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 66 (= 42 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 67 (= 43 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 96 (= 60 hex) : La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation. 97 (= 61 hex) : La transmission des caractéristiques dure trop longtemps. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904). - Remplacer le composant concerné.

234895	<Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données en alternance perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2) Hla: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du Voltage Sensing Module (VSM) concerné à la Control Unit est perturbée. Cause du défaut : 11 (= 0B hex) : Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension). Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

234896	<Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Propriétés de composant incohérentes
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2) Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Les propriétés du composant DRIVE-CLiQ (Voltage Sensing Module) indiqué par la valeur de défaut ont été modifiées par rapport à celles de démarrage et ne sont plus compatibles. Le remplacement d'un câble DRIVE-CLiQ ou composant DRIVE-CLiQ est peut-être à l'origine de l'erreur. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Numéro de composant.
Remède :	- Exécuter un POWER ON. - Si l'on remplace un composant, utiliser un type de composant similaire et si possible ayant la même version de firmware. - Si l'on remplace des câbles, utiliser dans la mesure du possible des câbles de même longueur (tenir compte de la longueur maximale des câbles).

234899	<Emplacement>VSM: Défaut inconnu
Valeur de signalisation :	nouvelle signalisation : %1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction :	Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Un défaut s'est produit sur le Voltage Sensing Module et n'a pas pu être interprété par le firmware de la CU. Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Numéro du défaut. Remarque : Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de ce nouveau défaut.
Remède :	- Remplacer le firmware du Voltage Sensing Module par un firmware plus ancien (r0158). - Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

234903	<Emplacement>VSM: Une erreur bus I2C s'est produite
Valeur de signalisation :	-

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Un défaut est survenu lors d'un accès à travers le bus I2C interne au module.
Remède : Remplacer le Voltage Sensing Module (VSM).

234904 <Emplacement>VSM: EEPROM

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Une erreur s'est produite lors de l'accès à la mémoire non volatile du Terminal Module.
Remède : Remplacer le Voltage Sensing Module (VSM).

234905 <Emplacement>VSM: Accès aux paramètres

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La Control Unit a tenté d'écrire une valeur de paramètre non autorisée sur le Voltage Sensing Module (VSM).
Remède : - Vérifier si la version de firmware du VSM (r0158) est compatible avec la version de firmware de la Control Unit (r0018).
- Le cas échéant, remplacer le Voltage Sensing Module.
Remarque :
Les versions de firmware compatibles se trouvent dans le fichier readme.txt sur la carte mémoire.

234920 <Emplacement>VSM: Défaut sonde thermométrique

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Réaction : Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)
Cause : Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1 : Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY : R > 1630 ohms).
2 : Résistance mesurée trop faible (CTP : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms).
Remède : - Vérifier le raccordement de la sonde
- Remplacer la sonde.

234950 <Emplacement>VSM: Défaillance logicielle interne

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : POWER ON

Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite dans le Voltage Sensing Module (VSM).
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Informations sur la source d'erreur.
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : - Le cas échéant, mettre à niveau le firmware dans le Voltage Sensing Module.
 - Contacter le service d'assistance téléphonique.

234999 **<Emplacement>VSM: Alarme inconnue**

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Une alarme s'est produite sur le Voltage Sensing Module (VSM) qui n'a pas pu être interprétée par le firmware de la CU. Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Numéro de l'alarme.
 Remarque :
 Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de cette nouvelle alarme.

Remède : - Remplacer le firmware du Voltage Sensing Module par un firmware plus ancien (r0148).
 - Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

235000 **<Emplacement>TM54F: Période d'échantillonnage non valide**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : NEANT

Acquittement : POWER ON

Cause : La période d'échantillonnage réglée n'est pas valide.
 - N'est pas un multiple entier du cycle DP.
 Valeur de défaut (r0949, virgule flottante) :
 Période d'échantillonnage valide proposée.

Remède : Adapter la période d'échantillonnage (par exemple, régler la période d'échantillonnage valide proposée).
 Voir aussi : p10000 (SI TM54F Temps de cycle de communication)

235001 **<Emplacement>TM54F: Valeur de paramètre non valide**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	La fonctionnalité fonctions de base via TM54F est utilisée. Présence d'un paramétrage incorrect du TM54F. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 ... 3 indique le groupe d'entraînements pour lequel des F-DI non autorisées ont été paramétrées : Bit 0 = 1 : Groupe d'entraînements 1 incorrect Bit 1 = 1 : Groupe d'entraînements 2 incorrect Bit 2 = 1 : Groupe d'entraînements 3 incorrect Bit 3 = 1 : Groupe d'entraînements 4 incorrect p10024 ... p10038 doivent être égaux à 0, p10039 peut seulement utiliser les signaux des Safety Integrated Basic Functions. Bit 4 ... 7 indique la F-DO pour laquelle des opérations incorrectes ont été spécifiées : Bit 4 = 1 : F-DO 0 incorrecte (p10042) Bit 5 = 1 : F-DO 1 incorrecte (p10043) Bit 6 = 1 : F-DO 2 incorrecte (p10044) Bit 7 = 1 : F-DO 3 incorrecte (p10045) Remarque : Seuls les signaux suivants doivent être paramétrés : "STO actif" "SS1 actif" "Événement interne" "Etat sûr"
Remède :	- Activer le mode mise en service Safety Integrated TM54F (modifier le paramètre). - Vérifier p10042 ... p10045 et les corriger le cas échéant. - Vérifier p10024 ... p10039 et les corriger le cas échéant. - Copier les paramètres. - Activer les réglages.

235002	<Emplacement>TM54F: Mode mise en service impossible
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	L'activation du mode mise en service a été rejetée car au moins un entraînement affecté au TM54F se trouve en mode débloqué. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : numéro d'objet entraînement du premier entraînement trouvé sans suppression des impulsions / blocage de puissance.
Remède :	Supprimer le déblocage du fonctionnement pour l'entraînement indiqué dans la valeur de défaut.

235003	<Emplacement>TM54F: Acquittement requis sur la Control Unit
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une erreur sur le Terminal Module 54F (TM54F) a été acquittée par l'acquittement sûr (p10006). Un acquittement supplémentaire sur la Control Unit est nécessaire.

Remède :

- Effectuer un acquittement de tous les défauts sur la Control Unit (BI: p2102).
- ou
- Effectuer un acquittement sur l'objet entraînement TM54F (BI: p2103, p2104 ou p2105).

Remarque :

L'acquiescement des défauts sera déclenché sur un front montant.

235004 <Emplacement>TM54F: Temps de cycle de communication non valide

Valeur de
signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet
entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :

- Le temps de cycle de communication spécifié dans p10000[x] ne correspond pas au temps de cycle de surveillance de l'objet entraînement indiqué dans p10010[x].

Tant que ce défaut est présent, les Failsafe Values sont activées dans le TM54F. Aucun des entraînements n'obtient de déblocage.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :

Si un bit est mis à 1 dans la plage bit 0 ... 5, ce qui suit s'applique :

Le temps de cycle de communication spécifié dans p10000[x] ne correspond pas au temps de cycle de surveillance de l'objet entraînement indiqué dans p10010[x]. (Si seul p10000[0] est utilisé, cette valeur doit être identique à tous les temps de cycle de surveillance des objets entraînement utilisés dans p10010[0..5].)

Bit 0 = 1 : p10000[0] ne correspond pas au temps de cycle de surveillance de p10010[0]

Bit 1 = 1 : p10000[1] ne correspond pas au temps de cycle de surveillance de p10010[1]

..

Bit 5 = 1 : p10000[5] ne correspond pas au temps de cycle de surveillance de p10010[5]

Si un bit est mis à 1 dans la plage bit 16 ... 21, ce qui suit s'applique :

Bit 16 = 1 : p10000[0] est sélectionné avec une valeur trop basse.

Bit 17 = 1 : p10000[1] est sélectionné avec une valeur trop basse.

..

Bit 21 = 1 : p10000[5] est sélectionné avec une valeur trop basse.

Lors de l'utilisation d'un axe avec les Safety Integrated Basic Functions avec TM54F, le temps de cycle de surveillance doit être supérieur à 500 µs + 8*temps de cycle de régulateur de courant de l'entraînement.

- Cette erreur est également signalée lorsque, pour un entraînement commandé via TM54F, la commande des fonctions de base via TM54F et les fonctions étendues de Safety Integrated ou ncSI sont paramétrées simultanément.

- Pour la valeur de défaut 0 :

Après une mise à jour du firmware, le TM54F n'a pas encore été mis hors tension.

Ou : la version du firmware du TM54F connecté est trop ancienne.

Voir aussi : p10010 (SI TM54F Objets entraînement Affectation)

Remède :

Valeur de défaut dans la plage de bit 0 ... 5 :

- Vérifier d'abord que les fonctions Safety Integrated étendues ou les fonctions de base ont été débloquentées via TM54F pour tous les entraînements renseignés dans p10010.
- Exécuter la fonction de copie pour TM54F (p9700 = 87).
- Adapter les totaux de contrôle pour TM54F (p9701 = 172).
- Copier RAM vers ROM
- Exécuter un POWER ON.

Valeur de défaut dans la plage de bit 16 ... 21 :

Augmenter la période d'échantillonnage du régulateur de courant de l'entraînement correspondant pour empêcher l'apparition de défauts au cours du fonctionnement.

- Exécuter la fonction de copie pour TM54F (p9700 = 87).
- Adapter les totaux de contrôle pour TM54F (p9701 = 172).
- Copier RAM vers ROM
- Exécuter un POWER ON.

235005 <Emplacement>TM54F: Couplage en parallèle non pris en charge

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : POWER ON

Cause : La fonction TM54F avec Safety Integrated Basic Functions est utilisée. Cette fonction n'est pas prise en charge lors couplage en parallèle de parties puissances.

Tous les entraînements du TM54F prennent les Failsafe Values et n'obtiennent aucun déblocage.

Voir aussi : p10010 (SI TM54F Objets entraînement Affectation)

Remède :

- Désactiver le couplage en parallèle ou le TM54F avec les Basic Functions.
- Copier RAM vers ROM
- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).

235006 <Emplacement>TM54F: Groupes d'entraînement non valides

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : NEANT

Acquittement : POWER ON

Cause :	La fonctionnalité fonctions de base via TM54F est utilisée. Présence d'un paramétrage incorrect des groupes d'entraînement. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : La valeur indique le groupe d'entraînements dans lequel des entraînements Safety Integrated Basic Functions sont mélangés avec des entraînements Safety Integrated Extended Functions. Bit 0 = 1 : Groupe d'entraînements 1 incorrect Bit 1 = 1 : Groupe d'entraînements 2 incorrect Bit 2 = 1 : Groupe d'entraînements 3 incorrect Bit 3 = 1 : Groupe d'entraînements 4 incorrect Tant que ce défaut est présent, les Failsafe Values sont activées dans le TM54F. Aucun des entraînements n'obtient de déblocage. Remarque : - Cette erreur est également signalée lorsque, pour un entraînement commandé via TM54F, la commande des fonctions de base via TM54F et les fonctions étendues de Safety Integrated ou ncSI sont paramétrées simultanément.
Remède :	En fonction de la valeur de défaut, vérifier via p10011 qu'il n'existe pas d'utilisation simultanée d'entraînements Safety Integrated Basic Functions avec des entraînements Safety Integrated Extended Functions dans un groupe d'entraînement.

235009	<Emplacement>TM54F: Mise en service Safety Integrated Entraînement incomplet
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Dans la configuration du TM54F, un objet entraînement, pour lequel aucune fonction Safety Integrated ou des fonctions Safety Integrated incorrectes ont été paramétrées, a été affecté au TM54F. La valeur de défaut indique l'entraînement (voir p10010) dont le paramétrage est incorrect (p9601 p9501). Bit 0 = 1 : Entraînement 1 incorrect Bit 1 = 1 : Entraînement 2 incorrect Bit 2 = 1 : Entraînement 3 incorrect Bit 3 = 1 : Entraînement 4 incorrect Bit 4 = 1 : Entraînement 5 incorrect Bit 5 = 1 : Entraînement 6 incorrect
Remède :	Effectuer la mise en service Safety Integrated pour l'entraînement concerné et débloquent les fonctions Safety Integrated pour TM54F. Effectuer ensuite la mise en service du TM54F et ne régler que p9700=87d et p9701=172d.

235011	<Emplacement>TM54F: Affectation non valide des numéros d'objet entraînement
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Un numéro d'objet entraînement a été affecté en double. Chaque numéro d'objet entraînement peut être attribué une seule fois exactement.
Remède :	Corriger l'affectation des numéros d'objet entraînement. Voir aussi : p10010 (SI TM54F Objets entraînement Affectation)

235012	<Emplacement>TM54F: Stop pour test actif
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le stop pour test du Terminal Module TM54F est en cours d'exécution. Remarque : Si un défaut survient lors du stop pour test, le défaut F35013 est généré.
Remède :	L'alarme disparaît automatiquement après avoir terminé avec succès ou bien annulé (en cas de défaut) le stop pour test.

235013	<Emplacement>TM54F: Stop pour test Erreur
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Une erreur a été détectée lors de l'exécution du stop pour test sur le TM54F. Des signaux de commande de sécurité (Failsafe Values) sont transmis aux fonctions de sécurité.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :

aaaabbcc hex :

aaaa : DO ou F-DI (en fonction de l'étape du test cc), pour lequel l'état attendu n'a pas été atteint (bit 0 = F-DI 0 ou F-DO 0, bit 1 = F-DI 1 ou F-DO 1, etc.).

bb : cause de l'erreur

bb = 01 hex : erreur interne.

bb = 02 hex : erreur lors de la comparaison des signaux de commutation des deux canaux (F-DI ou DI).

bb = 03 hex : erreur interne.

bb = 04 hex : erreur lors de la comparaison des signaux de commutation des deux canaux (DO de diagnostic).

cc : état du stop pour test dans lequel l'erreur est survenue.

Le format de présentation est le suivant :

Etat incorrect Esclave : (actions de test)(actions de test) | Etape correspondante pour le maître : (actions de test)(actions de test) | Description

00 hex : (L1+ARRET)(L2+MARCHE) | 0A hex : () () | Synchronisation / Etape de commutation

0A hex : (L1+ARRET)(L2+MARCHE) | 15 hex : () () | Etape d'attente

15 hex : (L1+ARRET)(L2+ARRET) | 20 hex : () () | 1.) F-DI 0 ... 4 Contrôle de 0 V 2.) Etape de commutation sur nouveaux niveaux

20 hex : (L1+ARRET)(L2+ARRET) | 2B hex : () () | Etape d'attente

2B hex : (L1+MARCHE)(L2+MARCHE) | 36 hex : () () | 1.) F-DI 5 ... 9 Contrôle de 0 V 2.) Etape de commutation sur nouveaux niveaux

36 hex : (DO OFF)() | 41 hex : (DO OFF)() | Etape d'attente / Etape de commutation

41 hex : (DO OFF)() | 4C hex : (DO OFF)() | Etape d'attente

4C hex : (DO ON)() | 57hex : (DO ON)() | 1.) Contrôle DO de diagnostic ou DI de diagnostic 2.) Etape de commutation sur nouveaux niveaux

57 hex : (DO ON)() | 62 hex : (DO ON)() | Etape d'attente

62 hex : (DO OFF)() | 6Dhex : (DO ON)() | 1.) Contrôle DO de diagnostic ou DI de diagnostic 2.) Etape de commutation

6D hex : (DO OFF)() | 78 hex : (DO ON)() | Etape d'attente

78 hex : (DO ON)() | 83 hex : (DO OFF)() | 1.) Contrôle DO de diagnostic ou DI de diagnostic 2.) Etape de commutation

83 hex : (DO ON)() | 8E hex : (DO OFF)() | Etape d'attente

8E hex : (DO OFF)() | 99 hex : (DO OFF)() | 1.) Contrôle DO de diagnostic ou DI de diagnostic 2.) Etape de commutation

99 hex : (DO OFF)() | A4 hex : (DO OFF)() | Etape d'attente

A4 hex : (DO OFF)() | AF hex : (DO OFF)() | Contrôle DO de diag ou DI de diag

AF hex : (DO Etat initial)() | C5 hex : (DO Etat initial)() | Etape de commutation

C5 hex : Fin du test

Les états attendus à contrôler dépendent du mode test paramétré (p10047).

Les états attendus suivants sont contrôlés dans les étapes de contrôle lors du test des F-DO :

Le format de présentation est le suivant :

Etape du test (SL MA) : Etat attendu DO de diag Mode 1 | Etat attendu DI 20 ... 23 Mode 2 | Etat attendu DI 20 ... 23 Mode 3

(4C hex 57 hex) : DO de diag = 0 V | DI = 24 V | DI = 24 V

(62 hex 6D hex) : DO de diag = 0 V | DI = 0 V | DI = 0 V

(78 hex 83 hex) : DO de diag = 0 V | DI = 0 V | DI = 24 V

(8E hex 99 hex) : DO de diag = 24 V | DI = 0 V | DI = 24 V

(A4 hex AF hex) : DO de diag = 0 V | DI = 24 V | DI = 24 V

Exemple :

Si une erreur se produit dans une étape du stop pour test ayant les causes d'erreur bb = 02 hex ou 04 hex, l'action de test de l'erreur a eu lieu dans l'étape précédente du stop pour test. Le contrôle de l'état attendu a lieu dans l'étape suivante.

Le maître signale la valeur de défaut 0001_04AF et l'esclave la valeur de défaut 0001_04A4.

aaaa = 1 --> La F-DO 0 est concernée.

bb = 04 hex --> Le contrôle de la DO de diag a échoué.

cc = le contrôle de l'état attendu a eu lieu dans l'étape AF du stop pour test pour le maître et A4 pour l'esclave.
L'état attendu DO de diagnostic = 0 V est contrôlé dans le tableau, c'est-à-dire que la DO de diagnostic est restée sur 0 V au lieu de la valeur attendue de 24 V. L'action de test pour cela a eu lieu dans l'étape précédente (99 hex DO OFF, A4 hex DO OFF). Les deux DO ont été commutées sur OFF.

Remède : Contrôler le câblage des entrées et sorties TOR de sécurité (F-DI, F-DO) et relancer le stop pour test.
Remarque :
Le défaut est supprimé dès que le stop pour test est effectué correctement.
Pour la valeur de défaut = CCCCCCCC hex, DDDDDDDD hex, EEEEEEEE hex :
Ces valeurs de défaut apparaissent en association avec le défaut F35152. Dans ce cas, tous les paramètres doivent être vérifiés pour le stop pour test.
Contrôler en outre si la version de firmware du TM54F concorde avec celle de la Control Unit.
Contrôler également p10001, p10017, p10046 et p10047.
Un POWER ON est nécessaire après correction des paramètres.

235014 **<Emplacement>TM54F: Stop pour test requis**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause :
- Aucun stop pour test n'a été exécuté après la mise sous tension de l'entraînement.
- Un nouveau stop pour test est requis après une mise en service.
- Le temps pour l'exécution de la dynamisation forcée (stop pour test) est écoulé (p10003).
Remède : Déclencher le stop pour test (BI: p10007).

235015 **<Emplacement>TM54F: Motor/Hydraulic Module remplacé ou configuration incohérente**
Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT

- Cause :** La communication cyclique d'au moins un entraînement avec le Terminal Module 54F (TM54F) n'est pas active.
- Causes possibles :
- Au moins un Motor Module / Hydraulic Module a été remplacé (par ex. remplacement de matériel dans le cadre de l'installation d'une pièce de rechange).
 - Le paramétrage du TM54F (p10010) est incohérent par rapport au nombre d'entraînements pour lesquels sont activées les fonctions de surveillance de mouvement pilotées par l'entraînement avec TM54F.
 - Pour l'entraînement signalé, les "surveillances sûres de mouvement sans sélection" (p9601.5 = 1) ne doivent pas être paramétrées.
 - Un entraînement activé ne peut pas communiquer via DRIVE-CLiQ.
 - Le paramètre p10010 du module TM54F maître est différent du p10010 du module TM54F esclave (dans ce cas, F35051 est également signalé).
 - Le paramètre p10010 du module TM54F maître ou esclave a été renseigné plus d'une fois avec le numéro d'un objet entraînement.
 - La commande des fonctions de base via TM54F et les fonctions étendues de Safety Integrated ou ncSI sont paramétrées simultanément.
- Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
- yyyy yyyy xxxx xxxx bin
- xxxx xxxx bin : configuration incohérente
- Bit 0 = 1 : aucune communication avec l'entraînement 1.
- ...
- Bit 5 = 1 : aucune communication avec l'entraînement 6.
- yyyy yyyy bin : Motor Module / Hydraulic Module remplacé ou câble DRIVE-CLiQ d'un Motor Module / Hydraulic Module non enfiché.
- Bit 8 = 1 : le Motor Module / Hydraulic Module a été remplacé par l'entraînement 1 ou ne communique pas.
- ...
- Bit 13 = 1 : le Motor Module / Hydraulic Module a été remplacé par l'entraînement 6 ou ne communique pas.
- Remarque :
- Tant que ce défaut est présent, aucun entraînement figurant dans la valeur de défaut, dont les fonctions intégrées de surveillance de mouvement fonctionnent avec TM54F, n'est débloquent.
- Valeur de défaut = 0 :
- Le nombre d'objets entraînement indiqué dans p10010 est différent du nombre d'entraînements ayant des fonctions de surveillance de mouvement pilotées par l'entraînement débloquent.
- Voir aussi : p10010 (SI TM54F Objets entraînement Affectation)
- Remède :** Vérifier pour l'ensemble des objets entraînements spécifiés dans p10010 si les surveillances de mouvement intégrées sont débloquent par TM54F (p9601).
- Contrôler si F35051 a été également signalé et remédier au problème le cas échéant.
- Vérifier si chaque numéro d'objet entraînement n'apparaît au total qu'une seule fois dans les indices de p10010.
- Remarque :
- Si un entraînement a été désactivé et activé sans établissement préalable de la connexion DRIVE-CLiQ, cette alarme est également signalée.
- Lors du remplacement d'un Motor Module / Hydraulic Module, procéder comme suit :
- Démarrer la fonction de copie pour Node-Identifier sur le TM54F (p9700 = 1D hex).
 - Confirmer le CRC du matériel sur le TM54F (p9701 = EC hex).
 - Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1).
 - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Pour SINUMERIK :
- Le remplacement de composants comportant des fonctions Safety Integrated est pris en charge par le HMI (groupe fonctionnel "Diagnostic" --> touche logicielle "Liste d'alarmes" --> touche logicielle "Confirmer HW SI" etc.).
- La procédure exacte se trouve dans la documentation suivante :
- SINUMERIK Description fonctionnelle Safety Integrated

235016	<Emplacement>TM54F: Communication de données utiles avec entraînement non établie
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Pour au moins un entraînement, la communication cyclique de données utiles du Terminal Module 54F (TM54F) n'est pas encore active. Remarque : Cette signalisation est générée après le démarrage de TM54F Master et TM54F Slave ; elle est annulée automatiquement après l'établissement de la communication.
Remède :	Lors du remplacement d'un Motor Module / Hydraulic Module, procéder comme suit : - Démarrer la fonction de copie pour Node-Identify sur le TM54F (p9700 = 1D hex). - Confirmer le CRC du matériel sur le TM54F (p9701 = EC hex). - Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1). - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). De manière générale : - Vérifier pour l'ensemble des objets entraînements spécifiés dans p10010 si les surveillances de mouvement intégrées sont débloquentées par TM54F (p9601). - Vérifier la présence du défaut F35150 et, le cas échéant, éliminer la cause du défaut. Remarque : Si cette signalisation est présente, p10055 indique les entraînements qui n'ont établi aucune communication. Les objets entraînement correspondants de la Control Unit peuvent être identifiés à l'aide du paramètre p10010. Voir aussi : r10055 (SI TM54F Etat de communication propre à chaque entraînement)
235040	<Emplacement>TM54F: Sous-tension 24 V
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une sous-tension de l'alimentation 24 V du Terminal Module 54F (TM54F) a été détectée. Des bornes d'entrée de sécurité sont redirigées vers les surveillances de mouvement en tant que réaction de défaut. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 = 1 : sous-tension de l'alimentation au niveau de la connexion X524. Bit 1 = 1 : sous-tension de l'alimentation au niveau de la connexion X514.
Remède :	- Contrôler l'alimentation 24 V du TM54F. - Effectuer un acquittement sûr (p10006).
235043	<Emplacement>TM54F: Surtension 24 V
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une surtension de l'alimentation 24 V du Terminal Module 54F (TM54F) a été détectée. Des bornes d'entrée de sécurité sont redirigées vers les surveillances de mouvement en tant que réaction de défaut.
Remède :	- Contrôler l'alimentation 24 V du TM54F. - Effectuer un acquittement sûr (p10006).

235051	<Emplacement>TM54F: Défaut dans un canal de surveillance
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : Le Terminal Module 54F (TM54F) a détecté une erreur lors de la comparaison croisée des données entre les deux canaux de commande.

La cause peut en être un paramétrage incorrect. Sinon, une erreur s'est produite qui a été détectée par le logiciel Safety Integrated (par ex. défaut matériel).

Exécuter les étapes sous "Remède" pour exclure un défaut matériel.

Des bornes d'entrée de sécurité sont redirigées vers les surveillances de mouvement en tant que réaction de défaut.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :

aaaabbcc hex

aaaa : une valeur supérieure à zéro indique une erreur logicielle interne.

bb : donnée devant faire l'objet d'une comparaison croisée et qui a généré l'erreur.

Si indiqué, vérifier que les paramètres du maître TM54F et de l'esclave TM54F sont identiques.

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 : données incorrectes pour stop pour test Initialisation

bb = 2C hex : données incorrectes pour l'initialisation du calcul d'entrée/sortie

bb = 2D ... 45 hex : données incorrectes pour le calcul de sortie p10042 ... p10045

bb = 46 ... 63 hex : données incorrectes pour le calcul du groupe d'entraînements 1

bb = 64 ... 81 hex : données incorrectes pour le calcul du groupe d'entraînements 2

bb = 82 ... 9F hex : données incorrectes pour le calcul du groupe d'entraînements 3

bb = A0 ... BD hex : données incorrectes pour le calcul du groupe d'entraînements 4

bb = BE hex : temporisation anti-rebond des entrées de sécurité (F-DI) p10017

bb = BE hex : temporisation anti-rebond des entrées monocanal (DI) p10017

bb = C0 hex : temporisation anti-rebond des entrées de diagnostic p10017

bb = C1 hex : données internes incorrectes relatives à p10030 SDI positif

bb = C2 hex : données internes incorrectes relatives à p10031 SDI négatif
 bb = C3 ... CA hex : données incorrectes pour le calcul des groupes d'entraînements p10030 ... p10031
 bb = CB hex : p10032
 bb = CC hex : p10033
 bb = CD hex : p10009
 bb = CE ... CF : données incorrectes pour groupe d'entraînements 1 SLP paramètres p10032 ... p10033
 bb = D0 ... D1 : données incorrectes pour groupe d'entraînements 2 SLP paramètres p10032 ... p10033
 bb = D2 ... D3 : données incorrectes pour groupe d'entraînements 3 SLP paramètres p10032 ... p10033
 bb = D4 ... D5 : données incorrectes pour groupe d'entraînements 4 SLP paramètres p10032 ... p10033
 bb = D6 : données incorrectes pour l'initialisation de la fonction dégagement
 bb = D7 : données incorrectes pour la fonction dégagement SLP
 bb = D8 : erreur dans le paramètre p10000[1..5]
 bb = D9..E3 : données internes incorrectes de la communication d'axe
 bb = E4..F2 : données internes incorrectes du contrôle d'incohérence

cc : indique l'indice de la donnée devant faire l'objet d'une comparaison croisée et qui a généré l'erreur.

Remède : Effectuer les étapes suivantes sur le TM54F :

- Vérifier le paramétrage correct des paramètres indiqués.
- Activer le mode mise en service Safety Integrated (p0010 = 95).
- Démarrer la fonction de copie pour paramètre SI (p9700 = 57 hex).
- Confirmer globalement la modification des données (p9701 = AC hex).
- Quitter le mode mise en service Safety Integrated (p0010 = 0).
- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1).
- Effectuer un acquittement sûr (p10006).

Pour une erreur logicielle interne (aaaa > 0) :

- Pour TM54F, mettre à niveau le firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer TM54F.

235052 <Emplacement>TM54F: Défaillance matérielle interne

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Une erreur logicielle ou un défaut matériel interne a été détecté sur le Terminal Module 54F (TM54F).

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.

- Mettre à niveau le firmware pour TM54F.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer TM54F.

235053 <Emplacement>TM54F: Température Seuil de défaut dépassé

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La température mesurée avec la sonde thermométrique du TM54F a dépassé le seuil défini pour déclencher ce défaut.
Des bornes d'entrée de sécurité sont redirigées vers les surveillances de mouvement en tant que réaction de défaut.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :

- Laisser refroidir le TM54F.
- Effectuer un acquittement sûr (p10006).

235054 <Emplacement>TM54F: Température supérieure au seuil d'alarme

Valeur de %1

signalisation :

Objet A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La température mesurée par la sonde thermométrique du TM54F a dépassé le seuil défini pour le déclenchement de cette alarme.

Remède :

- Laisser refroidir le TM54F.
- Effectuer un acquittement sûr (p10006).

235075 <Emplacement>TM54F: Erreur de communication interne

Valeur de %1

signalisation :

Objet A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Une erreur de communication interne s'est produite dans le Terminal Module 54F (TM54F).
Cette signalisation est aussi générée dans les cas suivants :
- Le TM54F est présent mais aucune fonction Safety Integrated n'est pas encore paramétrée pour ce module.
- Le paramètre p10000 (TM54F maître) est réglé différemment du p10000 (TM54F esclave).
- Le paramètre p10010 (TM54F maître) est réglé différemment du p10010 (TM54F esclave).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic interne à Siemens.

Remède : Concernant TM54F présent mais aucune fonction Safety Integrated paramétrée :
- Aucune action nécessaire. L'alarme disparaît automatiquement après le paramétrage d'une fonction Safety Integrated du TM54F.
Concernant p10010/p10000 du TM54F maître différent de TM54F esclave :
- Démarrer la fonction de copie pour Node-Identifier sur le TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confirmer le CRC du matériel sur le TM54F (p9701 = EC hex).
- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
Concernant les erreurs de communication interne :
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Mettre à niveau le logiciel du TM54F.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer TM54F.

235080 <Emplacement>TM54F: Erreur de total de contrôle des paramètres Safety

Valeur de %1

signalisation :

Objet A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

entraînement :

Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le total de contrôle réel calculé et inscrit dans r10004 pour les paramètres relatifs à la sécurité ne coïncide pas avec le total de contrôle prescrit mémorisé dans p10005 lors de la dernière réception de la machine. Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) : Bit 0 = 1 : Total de contrôle incorrect des paramètres SI fonctionnels. Bit 1 = 1 : Total de contrôle incorrect des paramètres SI relatifs à l'affectation des composants.
Remède :	- Vérifier les paramètres relatifs à la sécurité et les corriger le cas échéant. - Régler le total de contrôle prescrit sur la valeur du total de contrôle réel. - Acquitter le remplacement du matériel. - Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Exécuter le test de réception.

235081	<Emplacement>TM54F: Signal à 1 statique sur F-DI pour l'acquittement sûr
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un état logique 1 est présent pendant plus de 10 secondes au niveau de l'entrée F-DI paramétrée dans p10006. Si aucun acquittement n'a été effectué au niveau de la F-DI pour un acquittement sûr, un état logique 0 doit être présent de manière statique. Ceci empêche un acquittement sûr intempestif (ou la transmission du signal "Internal Event Acknowledge") en cas de rupture de fil ou de rebond de l'une des deux entrées TOR.
Remède :	Régler l'entrée TOR de sécurité (F-DI) sur l'état logique 0 (p10006). Remarque : F-DI : Failsafe Digital Input (Entrée TOR de sécurité)

235150	<Emplacement>TM54F: Défaut de communication
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Un défaut a été détecté dans la communication entre maître TM54F et Control Unit ou entre esclave TM54F et Motor Module / Hydraulic Module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède :	Lors du remplacement d'un Motor Module / Hydraulic Module, procéder comme suit : - Démarrer la fonction de copie pour Node-Identifiser sur le TM54F (p9700 = 1D hex). - Confirmer le CRC du matériel sur le TM54F (p9701 = EC hex). - Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1). - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). De manière générale : - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Mettre à niveau le logiciel du TM54F. - Contacter le service d'assistance téléphonique. - Remplacer TM54F.

235151	<Emplacement>TM54F: Erreur de cohérence
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Les bornes d'entrée ou de sortie de sécurité présentent un état différent pendant une durée plus longue que celle paramétrée dans p10002. Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex xxxx : les bornes d'entrée de sécurité F-DI présentent une incohérence. Bit 0 : Incohérence sur F-DI 0 ... Bit 9 : Incohérence sur F-DI 9 yyyy : les bornes de sortie de sécurité F-DO présentent une incohérence. Bit 0 : Incohérence sur F-DO 0 ... Bit 3 : Incohérence sur F-DO 3 Remarque : Si plusieurs erreurs de cohérence consécutives sont détectées, le défaut est signalé uniquement pour l'erreur apparue en premier. Les possibilités suivantes existent pour l'analyse de toutes les erreurs de cohérence : - Evaluer les états des entrées et des sorties du TM54F à l'aide du logiciel de mise en service. Le logiciel affiche toutes les erreurs de cohérence. - Comparer les paramètres p10051 et p10052 du maître TM54F et de l'esclave TM54F Slave pour détecter des incohérences.

Remède : Contrôler le câblage de la F-DI correspondante (problèmes de contact).

Les erreurs de cohérence des entrées TOR de sécurité (F-DI) ne peuvent être acquittées complètement que par un acquittement sûr (voir p10006) réalisé après la suppression de la cause de l'erreur. Tant que l'acquittement sûr n'a pas été effectué, la F-DI correspondante demeure en interne dans l'état sûr.

Réglage de la durée d'incohérence pour les manœuvres de commutation cycliques des F-DI :

En présence de manœuvres de commutation cycliques au niveau des entrées TOR de sécurité (F-DI), la durée d'incohérence doit éventuellement être adaptée à la fréquence de commutation :

Si la période d'une impulsion de commutation cyclique correspond au double de la valeur de p10002, les formules suivantes doivent être vérifiées :

- $p10002 < (tp/2) - td$ (la durée d'incohérence doit être inférieure à une demi-période moins la durée d'incohérence réelle)
- $p10002 \geq p10000$ (la durée d'incohérence doit s'élever à au moins p10000)
- $p10002 > td$ (la durée d'incohérence doit être supérieure à la durée d'incohérence de commutation réelle se produisant)

td : durée d'incohérence réelle possible en ms pouvant survenir pour une manœuvre de commutation. Celle-ci doit être égale à au moins 1 période d'échantillonnage SI (voir p10000).

tp : période d'une manœuvre de commutation en ms.

En présence de manœuvres de commutation cycliques et lorsque la fonction anti-rebond (p10017) est active, la durée d'incohérence est spécifiée directement par la temporisation anti-rebond.

Si la période d'une impulsion de commutation cyclique correspond au double de la temporisation anti-rebond, les formules suivantes doivent être vérifiées :

- $p10002 < p10017 + 1ms - td$
- $p10002 > td$
- $p10002 \geq p10000$

Exemple :

pour une période d'échantillonnage SI de 12 ms et une fréquence de commutation de 110 ms (p10017 = 0), la durée d'incohérence peut être réglée au maximum comme suit :

$p10002 \leq 110/2 \text{ ms} - 12 \text{ ms} = 43 \text{ ms} \rightarrow$ on obtient la valeur arrondie $p10002 \leq 36 \text{ ms}$

Etant donné que la durée d'incohérence est arrondie sur des périodes d'échantillonnage SI entières, il convient d'arrondir sur une période d'échantillonnage SI entière si le résultat n'est pas un multiple d'une période d'échantillonnage SI.

Condition de base pour le réglage de la durée d'incohérence :

La durée d'incohérence des F-DI doit toujours être réglée sur une valeur supérieure à la plus grande valeur de p9780 (des entraînements qui utilisent Safety avec TM54F).

F-DI : Failsafe Digital Input (Entrée TOR de sécurité)

F-DO : Failsafe Digital Output (Sortie TOR de sécurité)

235152	<Emplacement>TM54: Erreur logicielle interne
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une erreur logicielle interne s'est produite dans le Terminal Module 54F (TM54F). Les entrées et les sorties TOR de sécurité (F-DI, F-DO) du TM54F ont été commutée à l'état sûr. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens. Remarque : F-DI : Failsafe Digital Input (Entrée TOR de sécurité) F-DO : Failsafe Digital Output (Sortie TOR de sécurité)

Remède : S'assurer que la version de firmware du TM54F correspond à la version de firmware de la Control Unit.
La mise à jour automatique du firmware doit être activée dans le projet.
Remarque :
Cette signalisation apparaît également en association avec le défaut F35013, par exemple. Dans ce cas, contrôler tous les paramètres du stop pour test du TM54F (p10001, p10003, p10007, p10041, p10046, p10047). Une fois les paramètres corrigés, un POWER ON est requis dans ce cas.

235200 <Emplacement>TM: Données d'étalonnage

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Une erreur a été détectée dans les données d'étalonnage du Terminal Module.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
ddcbaa déc. : dd = numéro de composant, c = AI/AO, b = type de défaut, aa = numéro
c = 0 : Entrée analogique (AI, Analog Input)
c = 1 : Sortie analogique (AO, Analog Output)
b = 0 : Aucune donnée d'étalonnage disponible.
b = 1 : Offset trop important (> 100 mV).
Remède :
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Le cas échéant, remplacer le composant.

235207 <Emplacement>TM: Température Seuil de défaut / d'alarme canal 0 dépassé

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)
Cause : Lors de l'évaluation de la température au moyen du Terminal Module (TM), au moins une des conditions de déclenchement suivantes de ce défaut a été remplie :
- Le seuil d'alarme a été dépassé plus longtemps que réglé dans le temporisateur (p4102[0], p4103[0]).
ou
- Seuil de défaut dépassé (p4102[1]).
Remarque :
Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[0] = 1, 4) :
- Lorsque r4101[0] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[0] = 250 °C.
- Lorsque r4101[0] ≤ 1650 ohms, la température s'élève à r4105[0] = -50 °C.
La mesure de température est indiquée par la sortie connecteur r4105[0] et peut être connectée à un autre élément.
Important :
Ce défaut ne peut entraîner la mise hors tension de l'entraînement que s'il existe au moins une connexion FCOM entre l'entraînement et le Terminal Module.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].
Remède :
- Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[1] - l'hystérésis (5 K, pour TM150 réglable via p4118[0]).
- Régler le cas échéant la réaction sur défaut sur NEANT (p2100, p2101).
Voir aussi : p4102

235208	<Emplacement>TM: Température Seuil de défaut / d'alarme canal 1 dépassé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Lors de l'évaluation de la température au moyen du Terminal Module (TM), au moins une des conditions de déclenchement suivantes de ce défaut a été remplie : - Le seuil d'alarme a été dépassé plus longtemps que réglé dans le temporisateur (p4102[2], p4103[1]). ou - Seuil de défaut dépassé (p4102[3]). Remarque : Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[1] = 1, 4) : - Lorsque r4101[1] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[1] = 250 °C. - Lorsque r4101[1] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[1] = -50 °C. La mesure de température est indiquée par la sortie connecteur r4105[1] et peut être connectée à un autre élément. Important : Ce défaut ne peut entraîner la mise hors tension de l'entraînement que s'il existe au moins une connexion FCOM entre l'entraînement et le Terminal Module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].
Remède :	- Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[3] - l'hystérésis (5 K, pour TM150 réglable via p4118[1]). - Régler le cas échéant la réaction sur défaut sur NEANT (p2100, p2101). Voir aussi : p4102

235209	<Emplacement>TM: Température Seuil de défaut / d'alarme canal 2 dépassé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	Lors de l'évaluation de la température au moyen du Terminal Module (TM), au moins une des conditions de déclenchement suivantes de ce défaut a été remplie : - Le seuil d'alarme a été dépassé plus longtemps que réglé dans le temporisateur (p4102[4], p4103[2]). ou - Seuil de défaut dépassé (p4102[5]). Remarque : Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[2] = 1, 4) : - Lorsque r4101[2] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[2] = 250 °C. - Lorsque r4101[2] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[2] = -50 °C. La mesure de température est indiquée par la sortie connecteur r4105[2] et peut être connectée à un autre élément. Important : Ce défaut ne peut entraîner la mise hors tension de l'entraînement que s'il existe au moins une connexion FCOM entre l'entraînement et le Terminal Module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].
Remède :	- Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[5] - l'hystérésis (5 K, pour TM150 réglable via p4118[2]). - Régler le cas échéant la réaction sur défaut sur NEANT (p2100, p2101). Voir aussi : p4102

235210	<Emplacement>TM: Température Seuil de défaut / d'alarme canal 3 dépassé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Lors de l'évaluation de la température au moyen du Terminal Module (TM), au moins une des conditions de déclenchement suivantes de ce défaut a été remplie : - Le seuil d'alarme a été dépassé plus longtemps que réglé dans le temporisateur (p4102[6], p4103[3]). ou - Seuil de défaut dépassé (p4102[7]). Remarque : Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[3] = 1, 4) : - Lorsque r4101[3] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[3] = 250 °C. - Lorsque r4101[3] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[3] = -50 °C. La mesure de température est indiquée par la sortie connecteur r4105[3] et peut être connectée à un autre élément. Important : Ce défaut ne peut entraîner la mise hors tension de l'entraînement que s'il existe au moins une connexion FCOM entre l'entraînement et le Terminal Module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].
Remède :	- Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[7] - l'hystérésis (5 K, pour TM150 réglable via p4118[3]). - Régler le cas échéant la réaction sur défaut sur NEANT (p2100, p2101). Voir aussi : p4102

235211	<Emplacement>TM: Température Seuil d'alarme canal 0 dépassé
Valeur de signalisation :	%1

Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La température mesurée (r4105[0]) lors de l'acquisition de température du Terminal Module (TM) a dépassé le seuil de déclenchement de cette alarme (p4102[0]). Remarque : Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[0] = 1, 4) : - Lorsque r4101[0] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[0] = 250 °C. - Lorsque r4101[0] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[0] = -50 °C. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].
Remède :	Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[0] - l'hystérésis (5 K, pour TM150 réglable via p4118[0]). Voir aussi : p4102

235212 <Emplacement>TM: Température Seuil d'alarme canal 1 dépassé

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La température mesurée (r4105[1]) lors de l'acquisition de température du Terminal Module (TM) a dépassé le seuil de déclenchement de cette alarme (p4102[2]). Remarque : Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[1] = 1, 4) : - Lorsque r4101[1] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[1] = 250 °C. - Lorsque r4101[1] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[1] = -50 °C. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].
Remède :	Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[4] - l'hystérésis (5 K, pour TM150 réglable via p4118[1]). Voir aussi : p4102

235213 <Emplacement>TM: Température Seuil d'alarme canal 2 dépassé

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La température mesurée (r4105[2]) lors de l'acquisition de température du Terminal Module (TM) a dépassé le seuil de déclenchement de cette alarme (p4102[4]). Remarque : Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[2] = 1, 4) : - Lorsque r4101[2] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[2] = 250 °C. - Lorsque r4101[2] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[2] = -50 °C. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].

Remède : Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[4] - l'hystérésis (5 K, pour TM150 réglable via p4118[2]).
Voir aussi : p4102

235214 **<Emplacement>TM: Température Seuil d'alarme canal 3 dépassé**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La température mesurée (r4105[3]) lors de l'acquisition de température du Terminal Module (TM) a dépassé le seuil de déclenchement de cette alarme (p4102[6]).
Remarque :
Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[3] = 1, 4) :
- Lorsque r4101[3] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[3] = 250 °C.
- Lorsque r4101[3] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[3] = -50 °C.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].

Remède : Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[6] - l'hystérésis (5 K, pour TM150 réglable via p4118[3]).
Voir aussi : p4102

235220 **<Emplacement>TM: Fréquence limite pour la sortie de signaux atteinte**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET1 (ARRET2, NEANT)
Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Les signaux générés par le Terminal Module 41 (TM41) pour les voies A/B ont atteint la fréquence limite. Les signaux générés ne sont plus synchronisés avec la consigne spécifiée.
Mode de fonctionnement SIMOTION (p4400 = 0) :
- Si le TM41 est configuré en tant qu'objet technologique, ce défaut est également généré lorsque les signaux A/B sont court-circuités au niveau de X520.
Mode de fonctionnement SINAMICS (p4400 = 1) :
- La résolution fine du TM41 dans p0418 ne correspond pas à celle du capteur connecté au niveau de l'entrée connecteur p4420.
- La mesure de position du capteur r0479 connectée au niveau de l'entrée connecteur p4420 présente une mesure de vitesse trop élevée.
- Les signaux générés correspondent à une vitesse supérieure à la vitesse maximale (r1082 de TM41).

Remède : Mode de fonctionnement SIMOTION (p4400 = 0) :
- Spécifier une consigne de vitesse plus basse (p1155).
- Réduire le nombre de traits de codeur (p0408).
- Contrôler la présence d'un court-circuit sur la voie A/B.
Mode de fonctionnement SINAMICS (p4400 = 1) :
- Spécifier une consigne de vitesse plus basse (p1155).
- Réduire le nombre de traits de codeur (p0408).
Important :
Après modification du type de signalisation sur " Alarme" (A), le signal de sortie n'est plus surveillé.

235221	<Emplacement>TM: Ecart consigne-mesure hors tolérance
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET1 (ARRET2, NEANT) Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	L'écart entre la consigne et les signaux générés (voie A/B) dépasse la tolérance de +/-3%. L'écart entre la valeur de mesure interne et la valeur de mesure externe est trop grand (> 1000 traits).
Remède :	- Réduire le temps de cycle de base (p0110, p0111). - Le cas échéant, remplacer le composant (par ex. court-circuit interne).
235222	<Emplacement>TM: Nombre de traits de codeur illicite
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le nombre de traits de codeur introduit n'est pas compatible avec le nombre de traits admis par le matériel. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 : Le nombre de traits de codeur est trop élevé. 2 : Le nombre de traits de codeur est trop faible. 4 : Le nombre de traits de codeur est inférieur au décalage du top zéro (p4426).
Remède :	- Saisir un nombre de traits de codeur dans la plage autorisée (p0408). - Le cas échéant, remplacer TM41 SAC par TM41 DAC. Remarque : TM41 SAC : n° de référence = 6SL3055-0AA00-3PA0 TM41 DAC : n° de référence = 6SL3055-0AA00-3PA1 Pour modules TM41 SAC : - Valeur minimale/maximale pour p0408 : 1000/8192 Pour modules TM41 DAC : - Valeur minimale/maximale pour p0408 : 1000/16384 Voir aussi : p0408
235223	<Emplacement>TM: Décalage du top zéro illicite
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le décalage du top zéro introduit n'est pas autorisé. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 : Le décalage du top zéro est trop élevé.
Remède :	Introduire un décalage du top zéro dans la plage autorisée (p4426).

235224	<Emplacement>TM: Synchronisation du top zéro annulée
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La synchronisation du top zéro avec le capteur à simuler a été annulée. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 0 : Le capteur n'est pas à l'état prêt (par ex. : capteur en stationnement) 1 : Un codeur absolu a été connecté. 2 : Le capteur r0479[0...2] connecté par l'entrée connecteur p4420 communique déjà avec un autre TM41 (un et un seul TM41 peut être interconnecté avec un r0479[0...2] concret). 3 : La connexion FCOM avec le Terminal Module 41 (TM41) a été supprimée (CI: p4420 = état 0). 4 : Le capteur connecté par l'entrée connecteur p4420 a effectué une commutation de jeu de paramètres EDS ou a été reparamétré (cette opération n'est pas prise en charge, régler p4420 = 0 et refaire la connexion). 5 : Le nombre maximal de tours du capteur a été dépassé. 6 : Capteur dans un état non valide. 7 : Capteur dans un état non valide. 8 : Capteur dans un état non valide (le capteur n'est pas paramétré ou la source de signal connectée n'est pas à l'état cyclique).
Remède :	Non nécessaire. - Si le capteur passe à l'état prêt, la synchronisation annulée auparavant est exécutée une nouvelle fois. - Si la synchronisation a été annulée pour raison de dépassement du temps maximal alloué, il n'y a pas de nouvelle synchronisation. - L'alarme est uniquement générée lorsque, pour un codeur absolu, la synchronisation des tops zéro est réglée sur la position zéro (p4401.0 = 1 et p4401.1=0).
235225	<Emplacement>TM: Synchronisation top zéro arrêtée - Capteur pas à l'état prêt
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La synchronisation du top zéro avec le capteur à simuler a été suspendue. Le capteur n'est pas à l'état "prêt".
Remède :	Mettre le capteur à l'état "prêt".
235226	<Emplacement>TM: Voies A/B désactivées
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	Aucune consigne de fréquence n'est disponible pour le Terminal Module 41 (TM41). La sortie des voies A/B est figée. Causes possibles : - L'entrée connecteur p4420 n'est pas connectée. - Le capteur pilote n'est pas à l'état "prêt" (capteur en stationnement ou jeu de paramètres capteur non paramétré). - Un défaut est présent sur le TM41. - Le TM41 se trouve en mode mise en service (p0010 > 0). - Le composant TM41 n'est pas connecté à DRIVE-CLiQ.
Remède :	- Connecter l'entrée connecteur p4420 correctement. - Mettre le capteur à pilote l'état "prêt". - Supprimer les défauts sur TM41.

235227	<Emplacement>Commutation d'EDS / modification de jeu de paramètres codeur non prise en charge
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Les cas d'application suivants ne sont pas pris en charge par le Terminal Module 41 (TM41) : - Le capteur connecté par l'entrée connecteur p4420 a effectué une commutation de jeu de paramètres EDS. - Le capteur connecté au TM41 a été reparamétré de telle sorte que la mesure de position du capteur doit être interprétée de nouveau. C'est par exemple le cas lorsque le sens du moteur est modifié (p0410, p1821) ou que la résolution fine est modifiée (p0418). Dans ce cas, il peut se produire une modification brusque de la mesure de position du capteur (consigne de position du TM41) qui ne doit pas être transmise au TM41.
Remède :	Régler l'entrée connecteur p4420 = 0 et reconnecter.

235228	<Emplacement>TM: Période d'échantillonnage p4099[3] non valide
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La période d'échantillonnage réglée dans p4099[3] pour la simulation du codeur incrémental avec le Terminal Module 41 (TM41) ne correspond à aucune valeur valide. Pour résoudre ce problème, corriger le réglage de p4099[3]. Le système effectue automatiquement un démarrage à chaud / démarrage partiel. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1: Une période d'échantillonnage p4099[3] < 125 µs a été réglée. 2: p4099[3] ne contient pas un multiple entier du temps de cycle DRIVE-CLiQ. 3: - En mode SINAMICS (p4400 = 1), la période d'échantillonnage dans p4099[3] n'est pas un multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]) de l'objet entraînement qui fournit la consigne de position (CI: p4420) pour la simulation de codeur incrémental. - La période d'échantillonnage du capteur connecté par l'entrée connecteur p4420 (par ex. un codeur SSI) est plus longue.

Remède :

- Le cas échéant, supprimer la connexion FCOM via l'entrée connecteur p4420.
- Contrôler les règles concernant le réglage de la période d'échantillonnage dans p4099[3] indiquées sous Cause.
- Le cas échéant, rétablir la connexion FCOM via l'entrée connecteur p4420.

Remarque :

Chaque fois que la connexion FCOM est réglée de nouveau via l'entrée connecteur p4420, la période d'échantillonnage dans p4099[3] est contrôlée et, le cas échéant, cette signalisation est générée.

235229 <Emplacement>TM: Tranche de temps désactivée

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: ARRET1 (ARRET2, NEANT)
Servo: NEANT
Hla: NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La valeur souhaitée d'un temps de cycle dans p4099[0...2] n'est pas valide.
La tranche de temps correspondante n'a pas été activée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
0 : Entrées/sorties TOR (p4099[0]).
1 : Entrées analogiques (p4099[1]).
3 : Simulation de capteur (p4099[3]).
4 : Simulation de capteur Consigne de vitesse (p4099[3]).
5 : Simulation de capteur Consigne de vitesse (p4099[3]).
6 : Commande séquentielle interne du TM41 (erreur interne).

Remède : Modifier la période d'échantillonnage en fonction de la valeur d'alarme.

Remarque :

La période d'échantillonnage dans p4099[0] ne doit pas être nulle.

235230 <Emplacement>TM: Matériel défectueux

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Réaction : Infeed: ARRET1 (ARRET2, NEANT)
Servo: NEANT
Hla: NEANT

Acquittement : POWER ON

Cause : Le Terminal Module (TM) utilisé a signalé une erreur interne.
Les signaux de ce module ne doivent pas être exploités, car ils sont probablement incorrects.

Remède : Le cas échéant, remplacer le Terminal Module.

235231 <Emplacement>TM: Pilotage par API absent

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :	Le signal de "pilotage par l'API" manque pendant le fonctionnement. - La connexion de l'entrée binecteur pour le "pilotage par l'API" est incorrecte (p0854). - La commande supérieure a supprimé le signal de "pilotage par l'API". - Le transfert de données via le bus de terrain (maître/entraînement) a été interrompu. Remarque : Cette alarme n'est significative qu'en mode "SIMOTION" (p4400 = 0). Dans le mode "SINAMICS" (p4400 = 1), les consignes sur p4420 sont évaluées indépendamment de l'entrée binecteur p0854.
Remède :	- Vérifier la connexion de l'entrée binecteur pour le "pilotage par l'API" (p0854). - Vérifier le signal de "pilotage par l'API" et le mettre en marche éventuellement. - Vérifier le transfert de données via le bus de terrain (maître/entraînement). - Vérifier le paramétrage de p2037.

235232	<Emplacement>TM41: Le top zéro n'est plus synchronisé. POWER ON requis
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Mode de fonctionnement SINAMICS (p4400 = 1) : L'état de fonctionnement atteint lors du paramétrage d'un module Terminal Module 41 (TM41) ou de l'exploitation d'un TM41 nécessite un POWER ON. En font partie : - la modification du nombre de traits de codeur (p0408), - la modification de la résolution fine (p0418), - le débranchement du câble DRIVE-CLiQ sans désactivation préalable du TM41 via p0105. Lorsque cette alarme a été signalée, le top zéro du TM41 ne peut plus être généré de façon synchrone par rapport à celui du capteur connecté à p4420. Mode de fonctionnement SIMOTION (p4400 = 0) : Une position de top zéro (p4426) déjà réglée au préalable ne correspond plus à la position du capteur (r0479) en raison de la modification du nombre de traits (p0408).
Remède :	La position incrémentale à la sortie X520 du TM41 peut continuer à être évaluée indépendamment du top zéro. Si le top zéro du TM41 est évalué, il est nécessaire d'effectuer un POWER ON.

235233	<Emplacement>Composant DRIVE-CLiQ Fonction non prise en charge
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une des fonctions demandée par la Control Unit n'est pas prise en charge par l'un des composants DRIVE-CLiQ. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : 1 : Le Terminal Module 31 ne prend pas en charge la fonction "temporisation pour l'évaluation de la température" (X522.7/8, p4103 > 0,000). 4 : La résolution améliorée de la mesure n'est pas prise en charge (p4401.4). 5 : La résolution améliorée de la consigne n'est pas prise en charge (p4401.5). 6 : Le traitement de la valeur résiduelle dans le canal de consigne ne peut pas être désactivé (p4401.6). 7 : Les fréquences de sortie supérieures à 750 kHz ne peuvent pas être activées (p4401.7).

Remède : Valeur de défaut = 1 :
 - Désactiver la temporisation pour l'évaluation de la température (X522.7/8) (p4103 = 0,000).
 - Utiliser le Terminal Module 31 et une version de firmware appropriée pour prendre en charge la fonction "temporisation pour l'évaluation de la température" (n° de référence 6SL3055-0AA00-3AA1, version de firmware 2.6 et supérieure).
 Voir aussi : p4103

235400 **<Emplacement>TM: Température Seuil de défaut / d'alarme canal 4 dépassé**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
 Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
 Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Lors de l'évaluation de la température au moyen du Terminal Module 150 (TM150), au moins une des conditions suivantes de déclenchement de ce défaut a été remplie :
 - Le seuil d'alarme a été dépassé plus longtemps que réglé dans le temporisateur (p4102[8], p4103[4]).
 ou
 - Seuil de défaut dépassé (p4102[9]).
 Remarque :
 Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[4] = 1, 4) :
 - Lorsque r4101[4] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[4] = 250 °C.
 - Lorsque r4101[4] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[4] = -50 °C.
 La mesure de température est indiquée par la sortie connecteur r4105[4] et peut être connectée à un autre élément.
 Important :
 Ce défaut ne peut entraîner la mise hors tension de l'entraînement que s'il existe au moins une connexion FCOM entre l'entraînement et le Terminal Module.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].

Remède : - Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[9] - l'hystérésis (p4118[4]).
 - Régler le cas échéant la réaction sur défaut sur NEANT (p2100, p2101).
 Voir aussi : p4102

235401 **<Emplacement>TM: Température Seuil de défaut / d'alarme canal 5 dépassé**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
 Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
 Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause :	Lors de l'évaluation de la température au moyen du Terminal Module 150 (TM150), au moins une des conditions suivantes de déclenchement de ce défaut a été remplie : - Le seuil d'alarme a été dépassé plus longtemps que réglé dans le temporisateur (p4102[10], p4103[5]). ou - Seuil de défaut dépassé (p4102[11]). Remarque : Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[5] = 1, 4) : - Lorsque r4101[5] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[5] = 250 °C. - Lorsque r4101[5] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[5] = -50 °C. La mesure de température est indiquée par la sortie connecteur r4105[5] et peut être connectée à un autre élément. Important : Ce défaut ne peut entraîner la mise hors tension de l'entraînement que s'il existe au moins une connexion FCOM entre l'entraînement et le Terminal Module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].
Remède :	- Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[11] - l'hystérésis (p4118[5]). - Régler le cas échéant la réaction sur défaut sur NEANT (p2100, p2101). Voir aussi : p4102

235402	<Emplacement>TM: Température Seuil de défaut / d'alarme canal 6 dépassé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Lors de l'évaluation de la température au moyen du Terminal Module 150 (TM150), au moins une des conditions suivantes de déclenchement de ce défaut a été remplie : - Le seuil d'alarme a été dépassé plus longtemps que réglé dans le temporisateur (p4102[12], p4103[6]). ou - Seuil de défaut dépassé (p4102[13]). Remarque : Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[6] = 1, 4) : - Lorsque r4101[6] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[6] = 250 °C. - Lorsque r4101[6] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[6] = -50 °C. La mesure de température est indiquée par la sortie connecteur r4105[6] et peut être connectée à un autre élément. Important : Ce défaut ne peut entraîner la mise hors tension de l'entraînement que s'il existe au moins une connexion FCOM entre l'entraînement et le Terminal Module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].
Remède :	- Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[13] - l'hystérésis (p4118[6]). - Régler le cas échéant la réaction sur défaut sur NEANT (p2100, p2101). Voir aussi : p4102

235403	<Emplacement>TM: Température Seuil de défaut / d'alarme canal 7 dépassé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Lors de l'évaluation de la température au moyen du Terminal Module 150 (TM150), au moins une des conditions suivantes de déclenchement de ce défaut a été remplie : - Le seuil d'alarme a été dépassé plus longtemps que réglé dans le temporisateur (p4102[14], p4103[7]). ou - Seuil de défaut dépassé (p4102[15]). Remarque : Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[7] = 1, 4) : - Lorsque r4101[7] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[7] = 250 °C. - Lorsque r4101[7] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[7] = -50 °C. La mesure de température est indiquée par la sortie connecteur r4105[7] et peut être connectée à un autre élément. Important : Ce défaut ne peut entraîner la mise hors tension de l'entraînement que s'il existe au moins une connexion FCOM entre l'entraînement et le Terminal Module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].
Remède :	- Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[15] - l'hystérésis (p4118[7]). - Régler le cas échéant la réaction sur défaut sur NEANT (p2100, p2101). Voir aussi : p4102

235404	<Emplacement>TM: Température Seuil de défaut / d'alarme canal 8 dépassé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Lors de l'évaluation de la température au moyen du Terminal Module 150 (TM150), au moins une des conditions suivantes de déclenchement de ce défaut a été remplie : - Le seuil d'alarme a été dépassé plus longtemps que réglé dans le temporisateur (p4102[16], p4103[8]). ou - Seuil de défaut dépassé (p4102[17]). Remarque : Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[8] = 1, 4) : - Lorsque r4101[8] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[8] = 250 °C. - Lorsque r4101[8] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[8] = -50 °C. La mesure de température est indiquée par la sortie connecteur r4105[8] et peut être connectée à un autre élément. Important : Ce défaut ne peut entraîner la mise hors tension de l'entraînement que s'il existe au moins une connexion FCOM entre l'entraînement et le Terminal Module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].
Remède :	- Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[17] - l'hystérésis (p4118[8]). - Régler le cas échéant la réaction sur défaut sur NEANT (p2100, p2101). Voir aussi : p4102

235405	<Emplacement>TM: Température Seuil de défaut / d'alarme canal 9 dépassé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Lors de l'évaluation de la température au moyen du Terminal Module 150 (TM150), au moins une des conditions suivantes de déclenchement de ce défaut a été remplie : - Le seuil d'alarme a été dépassé plus longtemps que réglé dans le temporisateur (p4102[18], p4103[9]). ou - Seuil de défaut dépassé (p4102[19]). Remarque : Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[9] = 1, 4) : - Lorsque r4101[9] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[9] = 250 °C. - Lorsque r4101[9] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[9] = -50 °C. La mesure de température est indiquée par la sortie connecteur r4105[9] et peut être connectée à un autre élément. Important : Ce défaut ne peut entraîner la mise hors tension de l'entraînement que s'il existe au moins une connexion FCOM entre l'entraînement et le Terminal Module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].
Remède :	- Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[19] - l'hystérésis (p4118[9]). - Régler le cas échéant la réaction sur défaut sur NEANT (p2100, p2101). Voir aussi : p4102

235406	<Emplacement>TM: Température Seuil de défaut / d'alarme canal 10 dépassé
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Réaction :	Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT) Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT) Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Lors de l'évaluation de la température au moyen du Terminal Module 150 (TM150), au moins une des conditions suivantes de déclenchement de ce défaut a été remplie : - Le seuil d'alarme a été dépassé plus longtemps que réglé dans le temporisateur (p4102[20], p4103[10]). ou - Seuil de défaut dépassé (p4102[21]). Remarque : Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[10] = 1, 4) : - Lorsque r4101[10] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[10] = 250 °C. - Lorsque r4101[10] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[10] = -50 °C. La mesure de température est indiquée par la sortie connecteur r4105[10] et peut être connectée à un autre élément. Important : Ce défaut ne peut entraîner la mise hors tension de l'entraînement que s'il existe au moins une connexion FCOM entre l'entraînement et le Terminal Module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].

Remède :

- Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[21] - l'hystérésis (p4118[10]).
- Régler le cas échéant la réaction sur défaut sur NEANT (p2100, p2101).

Voir aussi : p4102

235407 **<Emplacement>TM: Température Seuil de défaut / d'alarme canal 11 dépassé**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
 Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)
 Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Lors de l'évaluation de la température au moyen du Terminal Module 150 (TM150), au moins une des conditions suivantes de déclenchement de ce défaut a été remplie :

- Le seuil d'alarme a été dépassé plus longtemps que réglé dans le temporisateur (p4102[22], p4103[11]).

ou

- Seuil de défaut dépassé (p4102[23]).

Remarque :

Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[11] = 1, 4) :

- Lorsque r4101[11] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[11] = 250 °C.
- Lorsque r4101[11] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[11] = -50 °C.

La mesure de température est indiquée par la sortie connecteur r4105[11] et peut être connectée à un autre élément.

Important :

Ce défaut ne peut entraîner la mise hors tension de l'entraînement que s'il existe au moins une connexion FCOM entre l'entraînement et le Terminal Module.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].

Remède :

- Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[23] - l'hystérésis (p4118[11]).
- Régler le cas échéant la réaction sur défaut sur NEANT (p2100, p2101).

Voir aussi : p4102

235410 **<Emplacement>TM: Température Seuil d'alarme canal 4 dépassé**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La température mesurée (r4105[4]) lors de l'acquisition de température du Terminal Module 150 (TM150) a dépassé le seuil de déclenchement de cette alarme (p4102[8]).

Remarque :

Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[4] = 1, 4) :

- Lorsque r4101[4] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[4] = 250 °C.
- Lorsque r4101[4] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[4] = -50 °C.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].

Remède :

Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[8] - l'hystérésis (p4118[4]).

Voir aussi : p4102

235411 <Emplacement>TM: Température Seuil d'alarme canal 5 dépassé

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La température mesurée (r4105[5]) lors de l'acquisition de température du Terminal Module 150 (TM150) a dépassé le seuil de déclenchement de cette alarme (p4102[10]).

Remarque :

Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[5] = 1, 4) :

- Lorsque r4101[5] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[5] = 250 °C.
- Lorsque r4101[5] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[5] = -50 °C.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].

Remède : Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[10] - l'hystérésis (p4118[5]).

Voir aussi : p4102

235412 <Emplacement>TM: Température Seuil d'alarme canal 6 dépassé

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La température mesurée (r4105[6]) lors de l'acquisition de température du Terminal Module 150 (TM150) a dépassé le seuil de déclenchement de cette alarme (p4102[12]).

Remarque :

Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[6] = 1, 4) :

- Lorsque r4101[6] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[6] = 250 °C.
- Lorsque r4101[6] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[6] = -50 °C.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].

Remède : Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[12] - l'hystérésis (p4118[6]).

Voir aussi : p4102

235413 <Emplacement>TM: Température Seuil d'alarme canal 7 dépassé

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La température mesurée (r4105[7]) lors de l'acquisition de température du Terminal Module 150 (TM150) a dépassé le seuil de déclenchement de cette alarme (p4102[14]).

Remarque :

Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[7] = 1, 4) :

- Lorsque r4101[7] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[7] = 250 °C.
- Lorsque r4101[7] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[7] = -50 °C.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].

Remède : Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[14] - l'hystérésis (p4118[7]).
Voir aussi : p4102

235414 **<Emplacement>TM: Température Seuil d'alarme canal 8 dépassé**
Valeur de %1
signalisation :
Objet A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
entraînement :
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La température mesurée (r4105[8]) lors de l'acquisition de température du Terminal Module 150 (TM150) a dépassé le seuil de déclenchement de cette alarme (p4102[16]).
Remarque :
Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[8] = 1, 4) :
- Lorsque r4101[8] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[8] = 250 °C.
- Lorsque r4101[8] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[8] = -50 °C.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].
Remède : Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[16] - l'hystérésis (p4118[8]).
Voir aussi : p4102

235415 **<Emplacement>TM: Température Seuil d'alarme canal 9 dépassé**
Valeur de %1
signalisation :
Objet A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
entraînement :
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La température mesurée (r4105[9]) lors de l'acquisition de température du Terminal Module 150 (TM150) a dépassé le seuil de déclenchement de cette alarme (p4102[18]).
Remarque :
Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[9] = 1, 4) :
- Lorsque r4101[9] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[9] = 250 °C.
- Lorsque r4101[9] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[9] = -50 °C.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].
Remède : Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[18] - l'hystérésis (p4118[9]).
Voir aussi : p4102

235416 **<Emplacement>TM: Température Seuil d'alarme canal 10 dépassé**
Valeur de %1
signalisation :
Objet A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
entraînement :
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT

Cause : La température mesurée (r4105[10]) lors de l'acquisition de température du Terminal Module 150 (TM150) a dépassé le seuil de déclenchement de cette alarme (p4102[20]).
Remarque :
 Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[10] = 1, 4) :
 - Lorsque r4101[10] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[10] = 250 °C.
 - Lorsque r4101[10] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[10] = -50 °C.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].

Remède : Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[20] - l'hystérésis (p4118[10]).
 Voir aussi : p4102

235417 <Emplacement>TM: Température Seuil d'alarme canal 11 dépassé

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La température mesurée (r4105[11]) lors de l'acquisition de température du Terminal Module 150 (TM150) a dépassé le seuil de déclenchement de cette alarme (p4102[22]).
Remarque :
 Pour le type de sonde "thermistance CTP" et "bilame à contact NF" (p4100[11] = 1, 4) :
 - Lorsque r4101[11] > 1650 ohms, la température s'élève à r4105[11] = 250 °C.
 - Lorsque r4101[11] <= 1650 ohms, la température s'élève à r4105[11] = -50 °C.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].

Remède : Laisser refroidir la sonde thermométrique à une température sous p4102[22] - l'hystérésis (p4118[11]).
 Voir aussi : p4102

235800 <Emplacement>TM: Signalisation groupée

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
 Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
 Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : NEANT

Cause : Le module TM a détecté au moins un défaut.

Remède : Evaluation des signalisations actuelles suivantes.

235801 <Emplacement>TM DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Terminal Module concerné est perturbée.
Cause du défaut :
10 (= 0A hex) :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :
- Contrôler la connexion DRIVE-CLiQ.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

235802 **<Emplacement>TM: Dépassement de tranche de temps**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un dépassement de tranche de temps s'est produit sur le Terminal Module.

Remède : Remplacer le Terminal Module.

235803 **<Emplacement>TM: Test de la mémoire**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Une erreur s'est produite lors du test de la mémoire du Terminal Module.

Remède :
- Vérifier que la température ambiante admissible pour le Terminal Module est respectée.
- Remplacer le Terminal Module.

235804 **<Emplacement>TM: CRC**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Une erreur de total de contrôle est survenue lors de la lecture de la mémoire de programme du Terminal Module.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Différence entre le total de contrôle lors du POWER ON et le total de contrôle actuel.

Remède :
- Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée.
- Remplacer le Terminal Module.

235805 **<Emplacement>TM: Total de contrôle EEPROM incorrect**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Les données de paramétrage internes sont corrompues
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
 01 : Erreur d'accès à l'EEPROM.
 02 : Le nombre de blocs dans l'EEPROM est trop élevé.

Remède : - Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée.
 - Remplacer le Terminal Module 31 (TM31).

235807 **<Emplacement>TM: Commande séquentielle Timeout**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Erreur de timeout de la commande séquentielle sur le Terminal Module.

Remède : Remplacer le Terminal Module.

235820 **<Emplacement>TM DRIVE-CLiQ: Télégramme incorrect**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : ARRET1 (ARRET2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Terminal Module concerné est perturbée.

Cause du défaut :

1 (= 01 hex) :
 erreur de total de contrôle (erreur CRC).

2 (= 02 hex) :
 La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.

3 (= 03 hex) :
 La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.

4 (= 04 hex) :
 La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.

5 (= 05 hex) :
 Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.

6 (= 06 hex) :
 L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.

7 (= 07 hex) :
 Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un.

8 (= 08 hex) :
 Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un.

9 (= 09 hex) :
 Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.

16 (= 10 hex) :
 Le télégramme reçu est en avance.

Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).

Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

235835 **<Emplacement>TM DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : ARRET1 (ARRET2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Terminal Module concerné est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.

 Cause du défaut :

 33 (= 21 hex) :

 Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.

 34 (= 22 hex) :

 Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.

 64 (= 40 hex) :

 Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.

 Remarque sur la valeur de signalisation :

 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :

 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.

Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

235836 **<Emplacement>TM DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : ARRET1 (ARRET2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Terminal Module concerné est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées.

 Cause du défaut :

 65 (= 41 hex) :

 Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

 Remarque sur la valeur de signalisation :

 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :

 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

235837 **<Emplacement>TM DRIVE-CLiQ: Composant défectueux**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : ARRET1 (ARRET2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu. Cause du défaut : 32 (= 20 hex) : Erreur dans l'en-tête du télégramme. 35 (= 23 hex) : Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 66 (= 42 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 67 (= 43 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904). - Remplacer le composant concerné.

235840	<Emplacement>DRIVE-CLiQ: Défaut en-dessous du seuil de signalisation
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	Un défaut DRIVE-CLiQ en-dessous du seuil de signalisation est survenu. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 7 (= 07 hex) : Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un. 8 (= 08 hex) : Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 10 (= 0A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1. 11 (= 0B hex) : Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 32 (= 20 hex) : Erreur dans l'en-tête du télégramme. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 35 (= 23 hex) : Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 65 (= 41 hex) : Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi. 66 (= 42 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 67 (= 43 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

235845	<Emplacement>TM DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
signalisation :	

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : ARRET1 (ARRET2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Terminal Module (TM) concerné est perturbée.
Cause du défaut :
11 (= 0B hex) :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

235850 <Emplacement>TM: Erreur logicielle interne

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : Infeed: ARRET1 (ARRET2, NEANT)
Servo: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)
Hla: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : POWER ON

Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite dans le Terminal Module (TM).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 : La tranche de temps d'arrière-plan est bloquée.
2 : Le total de contrôle de la mémoire code est incorrect.

Remède : - Remplacer le Terminal Module (TM).
- Mettre à niveau le firmware dans le Terminal Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

235851 <Emplacement>TM DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : 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

Réaction : ARRET1 (ARRET2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du Terminal Module (TM) concerné à la Control Unit est perturbée.
Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit.
Cause du défaut :
10 (= 0A hex) :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Mettre à niveau le firmware du composant concerné.

235860 <Emplacement>TM DRIVE-CLiQ (CU): Télégramme incorrect

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement :	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
Réaction :	ARRET1 (ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du Terminal Module (TM) concerné à la Control Unit est perturbée. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 17 (= 11 hex) : Erreur CRC et le télégramme reçu est en avance. 18 (= 12 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 19 (= 13 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 20 (= 14 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 21 (= 15 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 22 (= 16 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 25 (= 19 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

235875	<Emplacement>TM DRIVE-CLiQ (CU): Coupure de la tension d'alimentation
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	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

Réaction :	ARRET1 (ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation. Cause du défaut : 9 (= 09 hex) : La tension d'alimentation du composant est coupée. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Contrôler le câblage de la tension d'alimentation du composant DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact...). - Contrôler le dimensionnement de l'alimentation du composant DRIVE-CLiQ.

235885	<Emplacement>TM DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	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
Réaction :	ARRET1 (ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du Terminal Module (TM) concerné à la Control Unit est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées. Cause du défaut : 26 (= 1A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 98 (= 62 hex) : Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Vérifier la tension d'alimentation du composant concerné. - Exécuter un POWER ON. - Remplacer le composant concerné. Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

235886	<Emplacement>TM DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	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
Réaction :	ARRET1 (ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du Terminal Module (TM) concerné à la Control Unit est perturbée.
 Les données n'ont pas pu être envoyées.
 Cause du défaut :
 65 (= 41 hex) :
 Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

235887 **<Emplacement>TM DRIVE-CLiQ (CU): Composant défectueux**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : 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

Réaction : ARRET1 (ARRET2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ (Terminal Module) concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
 Cause du défaut :
 32 (= 20 hex) :
 Erreur dans l'en-tête du télégramme.
 35 (= 23 hex) :
 Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 66 (= 42 hex) :
 Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 67 (= 43 hex) :
 Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 96 (= 60 hex) :
 La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation.
 97 (= 61 hex) :
 La transmission des caractéristiques dure trop longtemps.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

235895 **<Emplacement>TM DRIVE-CLiQ (CU): Transmission de données cyclique en alternance perturbée**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : 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

Réaction : ARRET1 (ARRET2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du Terminal Module (TM) concerné à la Control Unit est perturbée.
Cause du défaut :
11 (= 0B hex) :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

235896 **<Emplacement>TM DRIVE-CLiQ (CU): Propriétés de composant incohérentes**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Objet entraînement : 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

Réaction : Infeed: ARRET2 (ARRET1, NEANT)
Servo: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Les propriétés du composant DRIVE-CLiQ (Terminal Module) indiqué par la valeur de défaut ont été modifiées par rapport à celles de démarrage et ne sont plus compatibles. Le remplacement d'un câble DRIVE-CLiQ ou composant DRIVE-CLiQ est peut-être à l'origine de l'erreur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de composant.

Remède : - Exécuter un POWER ON.
- Si l'on remplace un composant, utiliser un type de composant similaire et si possible ayant la même version de firmware.
- Si l'on remplace des câbles, utiliser dans la mesure du possible des câbles de même longueur (tenir compte de la longueur maximale des câbles).

235899 **<Emplacement>TM: Défaut inconnu**

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, STOP2)
Hla: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Un défaut s'est produit sur le Terminal Module et n'a pas pu être interprété par le firmware de la CU.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du défaut.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de ce nouveau défaut.

Remède : - Remplacer le firmware du Terminal Module par un firmware plus ancien (r0158).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

235903 **<Emplacement>TM: Une erreur bus I2C s'est produite**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Une erreur s'est produite lors de l'accès à travers le bus I2C interne du Terminal Module.
Remède : Remplacer le Terminal Module.

235904 <Emplacement>TM: EEPROM

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Une erreur s'est produite lors de l'accès à la mémoire non volatile du Terminal Module.
Remède : Remplacer le Terminal Module.

235905 <Emplacement>TM: Accès paramètre

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La Control Unit a tenté d'écrire une valeur de paramètre non autorisée sur le Terminal Module.
Remède : - Vérifier si la version de firmware du Terminal Module (r0158) est compatible avec la version de firmware de la CU (r0018).
- Le cas échéant, remplacer le Terminal Module.
Remarque :
Les versions de firmware compatibles se trouvent dans le fichier readme.txt sur la carte mémoire.

235906 <Emplacement>TM: Absence d'alimentation 24 V

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Il manque l'alimentation 24 V pour les sorties TOR.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
01 : TM17 Alimentation 24 V pour DI/DO 0 ... 7 manque.
02 : TM17 Alimentation 24 V pour DI/DO 8 ... 15 manque.
04 : TM15 Alimentation 24 V pour DI/DO 0 ... 7 (X520) manque.
08 : TM15 Alimentation 24 V pour DI/DO 8 ... 15 (X521) manque.
10 : TM15 Alimentation 24 V pour DI/DO 16 ... 23 (X522) manque.
20 : TM41 Alimentation 24 V pour DI/DO 0 ... 3 manque.
Remède : Contrôle des bornes de la tension d'alimentation (L1+, L2+, L3+, M ou +24 V_1 pour TM41).

235907 <Emplacement>TM: Echec Initialisation matériel

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT
Cause : L'initialisation du Terminal Module a échoué.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
01 : TM17 ou TM41 Demande de configuration incorrecte.
02 : TM17 ou TM41 Echec de programmation.
04 : TM17 ou TM41 Horodatage non valide.
Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

235910 **<Emplacement>TM: Surchauffe dans le module**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La température du module a dépassé les limites maximales autorisées.
Remède : - Réduire la température ambiante.
- Remplacer le Terminal Module.

235911 **<Emplacement>TM: Mode isochrone Aucun signe de vie**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Le nombre autorisé de défaillances du signe de vie du maître (mode isochrone) a été dépassé en fonctionnement cyclique.
Au déclenchement de l'alarme, les sorties du module sont réinitialisées jusqu'à la synchronisation suivante.
Remède : - Contrôle du matériel de bus (résistance de terminaison, blindage, etc.).
- Corriger la connexion du signe de vie du maître (r4201 dans p0915).
- Contrôler la transmission correcte du signe de vie par le maître (ex. : générer la fonction Trace à l'aide de r4201.12 ... r4201.15 et du signal déclencheur r4301.9)
- Contrôler la charge du bus ou du maître (p. ex. vérifier si le temps de cycle du bus Tdp n'est pas trop court).

235920 **<Emplacement>TM: Défaut Sonde thermométrique Canal 0**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1 : Rupture de fil ou sonde non connectée.
KTY84 : R > 1630 ohms (TM150 : R > 2170 ohms), PT100 : R > 194 ohms, PT1000 : R > 1944 ohms
2 : Résistance mesurée trop faible.
Thermistance CTP : R < 20 ohms, KTY84 : R < 50 ohms (TM150 : R < 180 ohms), PT100 : R < 60 ohms, PT1000 : R < 603 ohms
Remède : - Vérifier le raccordement de la sonde
- Remplacer la sonde.

235921	<Emplacement>TM: Défaut Sonde thermométrique Canal 1
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1 : Rupture de fil ou sonde non connectée. KTY84 : R > 1630 ohms (TM150 : R > 2170 ohms), PT100 : R > 194 ohms, PT1000 : R > 1944 ohms 2 : Résistance mesurée trop faible. Thermistance CTP : R < 20 ohms, KTY84 : R < 50 ohms (TM150 : R < 180 ohms), PT100 : R < 60 ohms, PT1000 : R < 603 ohms
Remède :	- Vérifier le raccordement de la sonde - Remplacer la sonde.
235922	<Emplacement>TM: Défaut Sonde thermométrique Canal 2
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1 : Rupture de fil ou sonde non connectée. KTY84 : R > 1630 ohms (TM150 : R > 2170 ohms), PT100 : R > 194 ohms, PT1000 : R > 1944 ohms 2 : Résistance mesurée trop faible. Thermistance CTP : R < 20 ohms, KTY84 : R < 50 ohms (TM150 : R < 180 ohms), PT100 : R < 60 ohms, PT1000 : R < 603 ohms
Remède :	- Vérifier le raccordement de la sonde - Remplacer la sonde.
235923	<Emplacement>TM: Défaut Sonde thermométrique Canal 3
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 1 : Rupture de fil ou sonde non connectée. KTY84 : R > 1630 ohms (TM150 : R > 2170 ohms), PT100 : R > 194 ohms, PT1000 : R > 1944 ohms 2 : Résistance mesurée trop faible. Thermistance CTP : R < 20 ohms, KTY84 : R < 50 ohms (TM150 : R < 180 ohms), PT100 : R < 60 ohms, PT1000 : R < 603 ohms
Remède :	- Vérifier le raccordement de la sonde - Remplacer la sonde.

235924 <Emplacement>TM: Défaut Sonde thermométrique Canal 4

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 1 : Rupture de fil ou sonde non connectée.
 KTY84 : R > 2170 ohms, PT100 : R > 194 ohms, PT1000 : R > 1944 ohms
 2 : Résistance mesurée trop faible.
 Thermistance CTP : R < 20 ohms, KTY84 : R < 180 ohms, PT100 : R < 60 ohms, PT1000 : R < 603 ohms

Remède :
 - Vérifier le raccordement de la sonde
 - Remplacer la sonde.

235925 <Emplacement>TM: Défaut Sonde thermométrique Canal 5

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 1 : Rupture de fil ou sonde non connectée.
 KTY84 : R > 2170 ohms, PT100 : R > 194 ohms, PT1000 : R > 1944 ohms
 2 : Résistance mesurée trop faible.
 Thermistance CTP : R < 20 ohms, KTY84 : R < 180 ohms, PT100 : R < 60 ohms, PT1000 : R < 603 ohms

Remède :
 - Vérifier le raccordement de la sonde
 - Remplacer la sonde.

235926 <Emplacement>TM: Défaut Sonde thermométrique Canal 6

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 1 : Rupture de fil ou sonde non connectée.
 KTY84 : R > 2170 ohms, PT100 : R > 194 ohms, PT1000 : R > 1944 ohms
 2 : Résistance mesurée trop faible.
 Thermistance CTP : R < 20 ohms, KTY84 : R < 180 ohms, PT100 : R < 60 ohms, PT1000 : R < 603 ohms

Remède :
 - Vérifier le raccordement de la sonde
 - Remplacer la sonde.

235927 <Emplacement>TM: Défaut Sonde thermométrique Canal 7

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 1 : Rupture de fil ou sonde non connectée.
 KTY84 : R > 2170 ohms, PT100 : R > 194 ohms, PT1000 : R > 1944 ohms
 2 : Résistance mesurée trop faible.
 Thermistance CTP : R < 20 ohms, KTY84 : R < 180 ohms, PT100 : R < 60 ohms, PT1000 : R < 603 ohms

Remède : - Vérifier le raccordement de la sonde
 - Remplacer la sonde.

235928 **<Emplacement>TM: Défaut Sonde thermométrique Canal 8**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 1 : Rupture de fil ou sonde non connectée.
 KTY84 : R > 2170 ohms, PT100 : R > 194 ohms, PT1000 : R > 1944 ohms
 2 : Résistance mesurée trop faible.
 Thermistance CTP : R < 20 ohms, KTY84 : R < 180 ohms, PT100 : R < 60 ohms, PT1000 : R < 603 ohms

Remède : - Vérifier le raccordement de la sonde
 - Remplacer la sonde.

235929 **<Emplacement>TM: Défaut Sonde thermométrique Canal 9**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 1 : Rupture de fil ou sonde non connectée.
 KTY84 : R > 2170 ohms, PT100 : R > 194 ohms, PT1000 : R > 1944 ohms
 2 : Résistance mesurée trop faible.
 Thermistance CTP : R < 20 ohms, KTY84 : R < 180 ohms, PT100 : R < 60 ohms, PT1000 : R < 603 ohms

Remède : - Vérifier le raccordement de la sonde
 - Remplacer la sonde.

235930 **<Emplacement>TM: Défaut Sonde thermométrique Canal 10**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 1 : Rupture de fil ou sonde non connectée.
 KTY84 : R > 2170 ohms, PT100 : R > 194 ohms, PT1000 : R > 1944 ohms
 2 : Résistance mesurée trop faible.
 Thermistance CTP : R < 20 ohms, KTY84 : R < 180 ohms, PT100 : R < 60 ohms, PT1000 : R < 603 ohms

Remède :
 - Vérifier le raccordement de la sonde
 - Remplacer la sonde.

235931 **<Emplacement>TM: Défaut Sonde thermométrique Canal 11**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 1 : Rupture de fil ou sonde non connectée.
 KTY84 : R > 2170 ohms, PT100 : R > 194 ohms, PT1000 : R > 1944 ohms
 2 : Résistance mesurée trop faible.
 Thermistance CTP : R < 20 ohms, KTY84 : R < 180 ohms, PT100 : R < 60 ohms, PT1000 : R < 603 ohms

Remède :
 - Vérifier le raccordement de la sonde
 - Remplacer la sonde.

235950 **<Emplacement>TM: Erreur logicielle interne**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : ARRET2 (NEANT)

Acquittement : POWER ON

Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Informations sur la source d'erreur.
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède :
 - Le cas échéant, mettre à niveau le firmware dans le Terminal Module.
 - Contacter le service d'assistance téléphonique.

235999 **<Emplacement>TM: Alarme inconnue**

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause :	Une alarme s'est produite sur le Terminal Module qui n'a pas pu être interprétée par le firmware de la CU. Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Numéro de l'alarme. Remarque : Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de cette nouvelle alarme.
Remède :	- Remplacer le firmware du Terminal Module par un firmware plus ancien (r0158). - Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

236207	<Emplacement>Hub: Défaut surchauffe composant
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT (ARRET1, ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	La température sur le DRIVE-CLiQ Hub Module a dépassé le seuil de défaut. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Température actuelle en résolution de 0,1 °C.
Remède :	- Vérifier la température ambiante de l'endroit de montage du composant. - Remplacer le composant concerné.

236211	<Emplacement>Hub: Alarme surchauffe composant
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La température sur le DRIVE-CLiQ Hub Module a dépassé le seuil d'alarme. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Température actuelle en résolution de 0,1 °C.
Remède :	- Vérifier la température ambiante de l'endroit de montage du composant. - Remplacer le composant concerné.

236214	<Emplacement>Hub: Défaut surtension alimentation 24 V
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT (ARRET1, ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	L'alimentation 24 V sur le DRIVE-CLiQ Hub Module a dépassé le seuil de défaut. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Tension de service actuelle en résolution de 0,1 V.
Remède :	- Vérifier l'alimentation du composant. - Remplacer le composant concerné.

236216	<Emplacement>Hub: Défaut sous-tension alimentation 24 V
Valeur de signalisation :	%1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT (ARRET1, ARRET2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : L'alimentation 24 V sur le DRIVE-CLiQ Hub Module est passée sous le seuil de défaut.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Tension de service actuelle en résolution de 0,1 V.

Remède :
- Vérifier l'alimentation du composant.
- Remplacer le composant concerné.

236217 **<Emplacement>Hub: Alarme sous-tension alimentation 24 V**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : L'alimentation 24 V sur le DRIVE-CLiQ Hub Module est passée sous le seuil d'alarme.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Tension de service actuelle en résolution de 0,1 V.

Remède :
- Vérifier l'alimentation du composant.
- Remplacer le composant concerné.

236800 **<Emplacement>Hub: Signalisation groupée**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le DRIVE-CLiQ Hub Module a détecté au moins une erreur.

Remède : Evaluation des signalisations actuelles suivantes.

236801 **<Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au DRIVE-CLiQ Hub Module concerné est perturbée.
Cause du défaut :
10 (= 0A hex) :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :
- Contrôler la connexion DRIVE-CLiQ.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

236802	<Emplacement>Hub: Dépassement de tranche de temps
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	Infeed: ARRET2 (NEANT) Servo: NEANT Hla: NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Un dépassement de tranche de temps s'est produite sur le DRIVE-CLiQ Hub Module. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : xx : numéro de tranche de temps xx
Remède :	- Réduire la fréquence du régulateur de courant. - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension). - Mise à niveau du firmware. - Contacter le service d'assistance téléphonique.
236804	<Emplacement>Hub: Erreur de total de contrôle
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT (POWER ON)
Cause :	Une erreur de total de contrôle est survenue lors de la lecture de la mémoire de programme du DRIVE-CLiQ Hub Module. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : Différence entre le total de contrôle lors du POWER ON et le total de contrôle actuel.
Remède :	- Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée. - Remplacer le DRIVE-CLiQ Hub Module.
236805	<Emplacement>Hub: Total de contrôle EEPROM incorrect
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Les données de paramétrage internes sur le DRIVE-CLiQ Hub Module sont corrompues. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : 01 : Erreur d'accès à l'EEPROM. 02 : Le nombre de blocs dans l'EEPROM est trop élevé.
Remède :	- Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée. - Remplacer le DRIVE-CLiQ Hub Module.
236820	<Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ: Télégramme incorrect
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au DRIVE-CLiQ Hub Module concerné est perturbée. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 7 (= 07 hex) : Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un. 8 (= 08 hex) : Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

236835	<Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au DRIVE-CLiQ Hub Module concerné est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées. Cause du défaut : 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON. - Remplacer le composant concerné. Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

236836	<Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au DRIVE-CLiQ Hub Module concerné est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées. Cause du défaut : 65 (= 41 hex) : Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
236837	<Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ: Composant défectueux
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu. Cause du défaut : 32 (= 20 hex) : Erreur dans l'en-tête du télégramme. 35 (= 23 hex) : Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 66 (= 42 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 67 (= 43 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904). - Remplacer le composant concerné.
236840	<Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ: Défaut en-dessous du seuil de signalisation
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause :	Un défaut DRIVE-CLiQ en-dessous du seuil de signalisation est survenu. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 7 (= 07 hex) : Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un. 8 (= 08 hex) : Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 10 (= 0A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1. 11 (= 0B hex) : Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 32 (= 20 hex) : Erreur dans l'en-tête du télégramme. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 35 (= 23 hex) : Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 65 (= 41 hex) : Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi. 66 (= 42 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 67 (= 43 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

236845	<Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au DRIVE-CLiQ Hub Module concerné est perturbée.
Cause du défaut :
11 (= 0B hex) :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

236851 **<Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du DRIVE-CLiQ Hub Module concerné à la Control Unit est perturbée.
Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit.
Cause du défaut :
10 (= 0A hex) :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Mettre à niveau le firmware du composant concerné.

236860 **<Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Télégramme incorrect**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du DRIVE-CLiQ Hub Module concerné à la Control Unit est perturbée. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 17 (= 11 hex) : Erreur CRC et le télégramme reçu est en avance. 18 (= 12 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 19 (= 13 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 20 (= 14 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 21 (= 15 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 22 (= 16 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 25 (= 19 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).

236875	<Emplacement>HUB DRIVE-CLiQ (CU): Coupure de la tension d'alimentation
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	ARRET1 (ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation. Cause du défaut : 9 (= 09 hex) : La tension d'alimentation du composant est coupée. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Contrôler le câblage de la tension d'alimentation du composant DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact...). - Contrôler le dimensionnement de l'alimentation du composant DRIVE-CLiQ.

236885	<Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du DRIVE-CLiQ Hub Module concerné à la Control Unit est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées. Cause du défaut : 26 (= 1A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 98 (= 62 hex) : Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Vérifier l'alimentation du composant concerné. - Exécuter un POWER ON. - Remplacer le composant concerné.

236886	<Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du DRIVE-CLiQ Hub Module concerné à la Control Unit est perturbée.
 Les données n'ont pas pu être envoyées.
 Cause du défaut :
 65 (= 41 hex) :
 Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

236887 **<Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Composant défectueux**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ (DRIVE-CLiQ Hub Module) concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
 Cause du défaut :
 32 (= 20 hex) :
 Erreur dans l'en-tête du télégramme.
 35 (= 23 hex) :
 Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 66 (= 42 hex) :
 Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 67 (= 43 hex) :
 Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 96 (= 60 hex) :
 La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation.
 97 (= 61 hex) :
 La transmission des caractéristiques dure trop longtemps.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

236895 **<Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Transmission de données cyclique en alternance perturbée**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du DRIVE-CLiQ Hub Module concerné à la Control Unit est perturbée.
Cause du défaut :
11 (= 0B hex) :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

236896 **<Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Propriétés de composant incohérentes**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Les propriétés du composant DRIVE-CLiQ (DRIVE-CLiQ Hub Module) indiqué par la valeur de défaut ont été modifiées par rapport à celles de démarrage et ne sont plus compatibles. Le remplacement d'un câble DRIVE-CLiQ ou composant DRIVE-CLiQ est peut-être à l'origine de l'erreur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de composant.

Remède : - Exécuter un POWER ON.
- Si l'on remplace un composant, utiliser un type de composant similaire et si possible ayant la même version de firmware.
- Si l'on remplace des câbles, utiliser dans la mesure du possible des câbles de même longueur (tenir compte de la longueur maximale des câbles).

236899 **<Emplacement>Hub: Défaut inconnu**

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : Infeed: NEANT (ARRET1, ARRET2)
Servo: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, STOP2)
Hla: NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Un défaut s'est produit sur le DRIVE-CLiQ Hub Module et n'a pas pu être interprété par le firmware de la Control Unit. Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du défaut.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de ce nouveau défaut.

Remède : - Remplacer le firmware sur le DRIVE-CLiQ Hub Module par une version antérieure (r0158).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

236950 **<Emplacement>Hub: Erreur logicielle interne**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2 (NEANT)

Acquittement : POWER ON

Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Informations sur la source d'erreur.
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : - Le cas échéant, mettre à niveau le firmware dans le DRIVE-CLiQ Hub Module.
 - Contacter le service d'assistance téléphonique.

236999 **<Emplacement>Hub: Alarme inconnue**

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Une alarme s'est produite sur le DRIVE-CLiQ Hub Module et n'a pas pu être interprétée par le firmware de la Control Unit. Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Numéro de l'alarme.
 Remarque :
 Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de cette nouvelle alarme.

Remède : - Remplacer le firmware sur le DRIVE-CLiQ Hub Module par une version antérieure (r0158).
 - Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

237001 **<Emplacement>HF Damping Module: Surintensité**

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La partie puissance a détecté une surintensité.
 - HF Choke Module ou HF Damping Module défectueux.
 - La fréquence de résonance du filtre de sortie a été excitée.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter bit par bit) :
 Bit 0 : phase U.
 Bit 1 : phase V.
 Bit 2 : phase W.

Remède : - Contrôler le HF Choke Module et le HF Damping Module et les remplacer le cas échéant.
 - Réduire la puissance du moteur à proximité des fréquences génératrices de défauts.
 Remarque :
 HF Choke Module (module d'inductance)
 HF Damping Module (module d'atténuation)

237002 **<Emplacement>HF Damping Module: Tension d'atténuation trop élevée**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	La tension d'atténuation a atteint une valeur trop élevée non admissible. - Une harmonique moteur de grande amplitude a atteint la fréquence de résonance du filtre de sortie. - Le régulateur de courant provoque une excitation excessive de la résonance du filtre de sortie. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Tension d'atténuation en cas de défaut [mV]. Voir aussi : r5171 (HF Tension d'atténuation Mesure)
Remède :	- Réduire la puissance du moteur à proximité des fréquences génératrices de défauts. - Contrôler le régulateur de courant et l'adapter, le cas échéant. - Le cas échéant, utiliser un autre moteur. Remarque : HF Damping Module (module d'atténuation)

237003 <Emplacement>HF Damping Module: Tension d'atténuation non établie

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Aucune tension d'atténuation n'a pu être établie. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Tension d'atténuation en cas de défaut [mV].
Remède :	Vérifier le câblage du HF Damping Module (module d'atténuation). Voir aussi : r5171 (HF Tension d'atténuation Mesure)

237004 <Emplacement>HF Damping Module: Surchauffe radiateur

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La température du radiateur dans le HF Damping Module a dépassé la valeur limite admissible. - Ventilation insuffisante, panne de ventilateur. - Surcharge. - Température ambiante trop élevée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Température [0,01 °C].
Remède :	- Vérifier si ventilateur en marche. - Contrôler filtres ventilateur. - Vérifier température dans plage admissible. Important : Ce défaut n'est acquittable qu'après retour au-dessous du seuil de l'alarme A05000. Remarque : HF Damping Module (module d'atténuation)

237005 <Emplacement>HF Damping Module: Surcharge I2t

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Le condensateur de filtre du HF Damping Module a été surchargé (r5173 = 100 %).
 - La fréquence de résonance du filtre a été stimulée fortement.
 - Le HF Choke Module est défectueux.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 l2t [100 % = 16384].
Remède :
 - Réduire la puissance du moteur à proximité des fréquences génératrices de défauts.
 - Ne pas exploiter le moteur trop longtemps à proximité des fréquences génératrices de défauts.
 - Contrôler le HF Choke Module et le remplacer le cas échéant.
 Remarque :
 HF Choke Module (module d'inductance)
 HF Damping Module (module d'atténuation)
 Voir aussi : r5173 (HF Damping Module Surcharge l2t)

237012 **<Emplacement>HF Damping Module: Sonde thermométrique Radiateur Rupture de fil**
Valeur de %1
signalisation :
Objet SERVO_828, SERVO_COMBI
entraînement :
Réaction : ARRET1 (ARRET2)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : La liaison avec l'une des sondes thermométriques des radiateurs dans le HF Damping Module est coupée.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 Bit 0 : HF Damping Module
 Bit 1 : HF Choke Module
Remède : Contacter le constructeur.
 Remarque :
 HF Choke Module (module d'inductance)
 HF Damping Module (module d'atténuation)

237013 **<Emplacement>HF Damping Module: Sonde thermométrique Radiateur Court-circuit**
Valeur de %1
signalisation :
Objet SERVO_828, SERVO_COMBI
entraînement :
Réaction : ARRET1 (ARRET2)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Court-circuit de la sonde thermométrique du radiateur dans le HF Damping Module.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 Bit 0 : HF Damping Module
 Bit 1 : HF Choke Module
Remède : Contacter le constructeur.
 Remarque :
 HF Choke Module (module d'inductance)
 HF Damping Module (module d'atténuation)

237024 **<Emplacement>HF Damping Module: Surchauffe Modèle thermique**
Valeur de -
signalisation :

Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La différence de température entre le radiateur et les semiconducteurs a dépassé la valeur limite admissible. - Le cycle de charge admissible n'a pas été observé. - Ventilation insuffisante, panne de ventilateur. - Surcharge. - Température ambiante trop élevée. - Fréquence de découpage trop élevée. Voir aussi : r0037
Remède :	- Adapter cycle de charge. - Vérifier si ventilateur en marche. - Contrôler filtres ventilateur. - Vérifier température dans plage admissible. - Contrôler la charge moteur. - Réduire fréquence découpage si supérieure à fréquence nom. découpage.

237025 <Emplacement>HF Damping Module: Surchauffe semiconducteur

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La température des semiconducteurs a dépassé la valeur limite admissible. - Le cycle de charge admissible n'a pas été observé. - Ventilation insuffisante, panne de ventilateur. - Surcharge. - Température ambiante trop élevée. - Fréquence de découpage trop élevée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Différence de température entre radiateur et semiconducteur [0,01 °C].
Remède :	- Adapter cycle de charge. - Vérifier si ventilateur en marche. - Contrôler filtres ventilateur. - Vérifier température dans plage admissible. - Contrôler la charge moteur. - Réduire fréquence découpage si supérieure à fréquence nom. découpage. Remarque : HF Damping Module (module d'atténuation) Voir aussi : r0037

237034 <Emplacement>HF Damping Module: Surchauffe compartiment intérieur

Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT

Cause : Le seuil d'alarme pour la surchauffe du compartiment intérieur a été atteint.
Si la température intérieure augmente encore, le défaut F37036 pourra être généré.
- La température ambiante est peut-être trop élevée.
- Ventilation insuffisante, panne de ventilateur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1 : zone de l'électronique de commande.
Bit 1 = 1 : zone de l'électronique de puissance.

Remède : - Contrôler la température ambiante.
- Contrôler le ventilateur intérieur.
Remarque :
HF Damping Module (module d'atténuation)

237036 **<Emplacement>HF Damping Module: Surchauffe compartiment intérieur**
Valeur de %1
signalisation :
Objet SERVO_828, SERVO_COMBI
entraînement :
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : La température intérieure du HF Damping Module a dépassé la valeur limite admissible.
- Ventilation insuffisante, panne de ventilateur.
- Surcharge.
- Température ambiante trop élevée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1 : zone de l'électronique de commande.
Bit 1 = 1 : zone de l'électronique de puissance.

Remède : - Vérifier si ventilateur en marche.
- Contrôler filtres ventilateur.
- Vérifier température dans plage admissible.
Important :
Ce défaut ne peut être acquitté qu'après retour au-dessous de la valeur limite de température moins 5 K.
Remarque :
HF Damping Module (module d'atténuation)

237040 **<Emplacement>HF Damping Module: Sous-tension 24 V**
Valeur de %1
signalisation :
Objet SERVO_828, SERVO_COMBI
entraînement :
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)
Cause : Panne de l'alimentation 24 V pour le HF Damping Module.
- Le seuil de sous-tension est dépassé en valeur basse pendant plus de 3 ms.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Tension 24 V [0,1 V].

Remède : - Contrôler l'alimentation 24 V du HF Damping Module.
- Exécuter un POWER ON du composant (mise hors/sous tension).
Remarque :
HF Damping Module (module d'atténuation)

237041 **<Emplacement>HF Damping Module: Sous-tension 24 V Alarme**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Défaut sur l'alimentation 24 V pour le HF Damping Module.
 - Le seuil 16 V est dépassé en valeur basse.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Tension 24 V [0,1 V].

Remède : - Contrôler l'alimentation 24 V du HF Damping Module.
 - Exécuter un POWER ON du composant (mise hors/sous tension).

Remarque :
 HF Damping Module (module d'atténuation)

237043 **<Emplacement>HF Damping Module: Surtension 24 V**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : POWER ON

Cause : Surtension de l'alimentation 24 V pour le HF Damping Module.
 - Le seuil de 31,5 V a été dépassé pendant plus de 3 ms.

Remède : Contrôler l'alimentation 24 V du HF Damping Module.

Remarque :
 HF Damping Module (module d'atténuation)

237044 **<Emplacement>HF Damping Module: Surtension 24 V Alarme**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Défaut sur l'alimentation 24 V pour le HF Damping Module.
 - Le seuil 32,0 V a été dépassé.

Remède : Contrôler l'alimentation 24 V du HF Damping Module.

Remarque :
 HF Damping Module (module d'atténuation)

237045 **<Emplacement>HF Damping Module: Sous-tension Alimentation**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Défaut d'alimentation dans le HF Damping Module.
 - La surveillance de tension signale un défaut de sous-tension sur le module.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Tension 24 V [0,1 V].

Remède :
 - Contrôler l'alimentation 24 V du HF Damping Module.
 - Exécuter un POWER ON du composant (mise hors/sous tension).
 - Le cas échéant, remplacer le module.
 Remarque :
 HF Damping Module (module d'atténuation)

237049 <Emplacement>HF Damping Module: Ventilateur intérieur défectueux

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Le ventilateur intérieur du HF Damping Module est défaillant.
Remède : Vérifier le ventilateur intérieur du HF Damping Module et le remplacer le cas échéant.

237050 <Emplacement>HF Damping Module: Surtension 24 V Défaut

Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : POWER ON
Cause : La surveillance de tension signale un défaut de surtension sur le module.
Remède :
 - Vérifier l'alimentation 24 V.
 - Le cas échéant, remplacer le module.

237052 <Emplacement>HF Damping Module: Données EEPROM incorrectes

Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : POWER ON
Cause : Les données EEPROM du HF Damping Module sont incorrectes.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 0 : Les données EEPROM lues sur le HF Damping Module sont incohérentes.
 1 : Les données EEPROM ne sont pas compatibles avec le firmware du HF Damping Module.
 Autres valeurs :
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède : Valeur de défaut = 0 :
 Remplacer le HF Damping Module ou mettre à jour les données EEPROM.
 Valeur de défaut = 1 :
 Le cas échéant, mettre à niveau le firmware.
 Remarque :
 HF Damping Module (module d'atténuation)

237056	<Emplacement>HF Damping Module: Surchauffe radiateur
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La température au niveau du radiateur du HF Damping Module a dépassé la valeur limite admissible. - Ventilation insuffisante, panne de ventilateur. - Surcharge. - Température ambiante trop élevée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Température [0,01 °C].
Remède :	- Vérifier si ventilateur en marche. - Contrôler filtres ventilateur. - Vérifier température dans plage admissible. Important : Ce défaut n'est acquittable qu'après retour au-dessous du seuil de l'alarme A05000. Remarque : HF Damping Module (module d'atténuation)

237310	<Emplacement>HF Choke Module: Surchauffe
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La température au niveau du radiateur du HF Choke Module a dépassé la valeur limite admissible. - Ventilation insuffisante, panne de ventilateur. - Surcharge. - Température ambiante trop élevée. Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) : Température [0,01 °C].
Remède :	- Vérifier si ventilateur en marche. - Contrôler filtres ventilateur. - Vérifier température dans plage admissible. Important : Ce défaut n'est acquittable qu'après retour au-dessous du seuil de l'alarme A05000. Remarque : HF Choke Module (module d'inductance)

237311	<Emplacement>HF Choke Module: Surchauffe radiateur
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : La température au niveau du radiateur du HF Choke Module a dépassé la valeur limite admissible.
 - Ventilation insuffisante, panne de ventilateur.
 - Surcharge.
 - Température ambiante trop élevée.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Température [0,01 °C].

Remède : - Vérifier si ventilateur en marche.
 - Contrôler filtres ventilateur.
 - Vérifier température dans plage admissible.
 - Contrôler la charge moteur.

Important :

Ce défaut n'est acquittable qu'après retour au-dessous du seuil de l'alarme A05000.

Remarque :

HF Choke Module (module d'inductance)

237312 <Emplacement>HF Choke Module: Surchauffe ou panne de ventilateur

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le HF Choke Module signale une surchauffe ou une panne du ventilateur.
 Si l'alarme reste présente pendant plus de 30 s, le défaut F37313 est généré.

Remède : - Le câble entre le HF Choke Module et le HF Damping Module est retiré ou défectueux (X21).
 - Vérifier le ventilateur du HF Choke Module et le remplacer le cas échéant.
 - Vérifier température dans plage admissible.

Remarque :

HF Choke Module (module d'inductance)

HF Damping Module (module d'atténuation)

237313 <Emplacement>HF Choke Module: Surchauffe ou panne de ventilateur

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : L'alarme A37312 pour l'indication d'une surchauffe ou d'une panne de ventilateur dans le HF Choke Module a été signalée pendant plus de 30 s.

Remède : - Le câble entre le HF Choke Module et le HF Damping Module est retiré ou défectueux (X21).
 - Vérifier le ventilateur du HF Choke Module et le remplacer le cas échéant.
 - Vérifier température dans plage admissible.

Remarque :

HF Choke Module (module d'inductance)

HF Damping Module (module d'atténuation)

237502 <Emplacement>HF Damping Module: Tension d'atténuation trop élevée

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La tension d'atténuation a dépassé le seuil d'alarme. - Une harmonique moteur de grande amplitude a atteint la fréquence de résonance du filtre de sortie. - Le régulateur de courant provoque une excitation excessive de la résonance du filtre de sortie. Si la tension d'atténuation dépasse une valeur trop élevée non admissible, F37002 est généré. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Tension d'atténuation en cas de défaut [mV]. Voir aussi : r5171 (HF Tension d'atténuation Mesure)
Remède :	- Réduire la puissance du moteur à proximité des fréquences génératrices de défauts. - Contrôler le régulateur de courant et l'adapter, le cas échéant. - Le cas échéant, utiliser un autre moteur. Remarque : HF Damping Module (module d'atténuation)

237800 <Emplacement>HF Damping Module: Signalisation groupée

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le HF Damping Module a détecté au moins un défaut.
Remède :	Evaluation des signalisations actuelles suivantes.

237801 <Emplacement>HF Damping Module: Signe de vie absent

Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au HF Damping Module est perturbée. Cause du défaut : 10 (= 0A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Contrôler la connexion DRIVE-CLiQ. - Remplacer le composant concerné. Remarque : HF Damping Module (module d'atténuation) Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

237802 <Emplacement>HF Damping Module: Dépassement de tranche de temps

Valeur de signalisation :	-
----------------------------------	---

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Un dépassement de la tranche de temps s'est produit.
Remède :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

237804 **<Emplacement>HF Damping Module: CRC**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2 (ARRET1, ARRET3)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Une erreur CRC s'est produite sur le HF Damping Module.
Remède :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

Remarque :
 HF Damping Module (module d'atténuation)

237805 **<Emplacement>HF Damping Module: Total de contrôle EEPROM incorrect**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Les données de paramétrage internes sont corrompues
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 01 : Erreur d'accès à l'EEPROM.
 02 : Le nombre de blocs dans l'EEPROM est trop élevé.
Remède : Remplacer la carte.
Remarque :
 HF Damping Module (module d'atténuation)

237820 **<Emplacement>HF Damping Module: Télégramme incorrect**
Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ entre la Control Unit et le module d'atténuation est perturbée.

Cause du défaut :

1 (= 01 hex) :
erreur de total de contrôle (erreur CRC).

2 (= 02 hex) :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.

3 (= 03 hex) :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.

4 (= 04 hex) :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.

5 (= 05 hex) :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.

6 (= 06 hex) :
L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.

7 (= 07 hex) :
Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un.

8 (= 08 hex) :
Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un.

9 (= 09 hex) :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.

16 (= 10 hex) :
Le télégramme reçu est en avance.

Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).

Remarque :
HF Damping Module (module d'atténuation)
Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

237835 **<Emplacement>HF Damping Module: Transmission cyclique de données perturbée**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au HF Damping Module est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.

Cause du défaut :

33 (= 21 hex) :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.

34 (= 22 hex) :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.

64 (= 40 hex) :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.

Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.

Remarque :

HF Damping Module (module d'atténuation)

Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

237836 **<Emplacement>HF Damping Module: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au HF Damping Module est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées.

 Cause du défaut :

 65 (= 41 hex) :

 Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

 Remarque sur la valeur de signalisation :

 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :

 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

 Remarque :

 HF Damping Module (module d'atténuation)

237837 **<Emplacement>HF Damping Module: Composant défectueux**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.

 Cause du défaut :

 32 (= 20 hex) :

 Erreur dans l'en-tête du télégramme.

 35 (= 23 hex) :

 Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.

 66 (= 42 hex) :

 Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.

 67 (= 43 hex) :

 Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.

 Remarque sur la valeur de signalisation :

 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :

 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

Remarque :

HF Damping Module (module d'atténuation)

237840	<Emplacement>HF Damping Module DRIVE-CLiQ: Défaut en-dessous du seuil de signalisation
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un défaut DRIVE-CLiQ au-dessous du seuil de signalisation est survenu. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 7 (= 07 hex) : Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un. 8 (= 08 hex) : Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 10 (= 0A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1. 11 (= 0B hex) : Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 32 (= 20 hex) : Erreur dans l'en-tête du télégramme. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 35 (= 23 hex) : Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 65 (= 41 hex) : Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi. 66 (= 42 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 67 (= 43 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).

Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

237845 <Emplacement>HF Damping Module: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au HF Damping Module est perturbée.
Cause du défaut :
11 (= 0B hex) :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Remarque :
HF Damping Module (module d'atténuation)
Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

237850 <Emplacement>HF Damping Module: Erreur logicielle interne

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : ARRET1 (ARRET2, ARRET3, NEANT)

Acquittement : POWER ON

Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite dans le HF Damping Module.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : - Remplacer le HF Damping Module.
- Le cas échéant, mettre à niveau le firmware dans le HF Damping Module.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
Remarque :
HF Damping Module (module d'atténuation)

237851 <Emplacement>HF Damping Module (CU): Signe de vie absent

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du HF Damping Module à la Control Unit est perturbée.
 Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit.
 Cause du défaut :
 10 (= 0A hex) :
 Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Mettre à niveau le firmware du composant concerné.
 Remarque :
 HF Damping Module (module d'atténuation)

237860 **<Emplacement>HF Damping Module (CU): Télégramme incorrect**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du HF Damping Module à la Control Unit est perturbée. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 17 (= 11 hex) : Erreur CRC et le télégramme reçu est en avance. 18 (= 12 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 19 (= 13 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 20 (= 14 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 21 (= 15 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 22 (= 16 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 25 (= 19 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Remarque : HF Damping Module (module d'atténuation)

237875	<Emplacement>HF Damping Module (CU): Coupure de la tension d'alimentation
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	ARRET1 (ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation. Cause du défaut : 9 (= 09 hex) : La tension d'alimentation du composant est coupée. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Contrôler le câblage de la tension d'alimentation du composant DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact...) - Contrôler le dimensionnement de l'alimentation du composant DRIVE-CLiQ.

237885	<Emplacement>HF Damping Module (CU): Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du module d'atténuation à la Control Unit est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées. Cause du défaut : 26 (= 1A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 98 (= 62 hex) : Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Vérifier l'alimentation du composant concerné. - Exécuter un POWER ON. - Remplacer le composant concerné. Remarque : HF Damping Module (module d'atténuation)

237886	<Emplacement>HF Damping Module (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction :	NEANT
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du HF Damping Module à la Control Unit est perturbée.
 Les données n'ont pas pu être envoyées.
 Cause du défaut :
 65 (= 41 hex) :
 Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
 Remarque :
 HF Damping Module (module d'atténuation)

237887 **<Emplacement>HF Damping Module (CU): Composant défectueux**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ (HF Damping Module) concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
 Cause du défaut :
 32 (= 20 hex) :
 Erreur dans l'en-tête du télégramme.
 35 (= 23 hex) :
 Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 66 (= 42 hex) :
 Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 67 (= 43 hex) :
 Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 96 (= 60 hex) :
 La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation.
 97 (= 61 hex) :
 La transmission des caractéristiques dure trop longtemps.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
 - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
 - Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904).
 - Remplacer le composant concerné.
 Remarque :
 HF Damping Module (module d'atténuation)

237895 **<Emplacement>HF Damping Module (CU): Transmission cyclique de données en alternance perturbée**

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du HF Damping Module à la Control Unit est perturbée.

Cause du défaut :

11 (= 0B hex) :

Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.

Remarque sur la valeur de signalisation :

Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :

0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

Remarque :

HF Damping Module (module d'atténuation)

Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

237896 <Emplacement>HF Damping Module (CU): Propriétés de composant incohérentes

Valeur de numéro de composant : %1

signalisation :

Objet SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Les propriétés du composant DRIVE-CLiQ (HF Damping Module) indiqué par la valeur de défaut ont été modifiées par rapport à celles de démarrage et ne sont plus compatibles. Le remplacement d'un câble DRIVE-CLiQ ou composant DRIVE-CLiQ est peut-être à l'origine de l'erreur.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Numéro de composant.

Remède : - Exécuter un POWER ON.

- Si l'on remplace un composant, utiliser un type de composant similaire et si possible ayant la même version de firmware.

- Si l'on remplace des câbles, utiliser dans la mesure du possible des câbles de même longueur (tenir compte de la longueur maximale des câbles).

Remarque :

HF Damping Module (module d'atténuation)

237899 <Emplacement>HF Damping Module: Défaut inconnu

Valeur de nouvelle signalisation : %1

signalisation :

Objet SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause : Un défaut s'est produit sur le HF Damping Module et n'a pas pu être interprété par le firmware de la CU. Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Numéro du défaut.

Remarque :

Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de ce nouveau défaut.

Remède : - Remplacer le firmware du HF Damping Module par un firmware plus ancien (r0168).

- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

Remarque :

HF Damping Module (module d'atténuation)

237903 <Emplacement>HF Damping Module: Une erreur bus I2C s'est produite

Valeur de %1

signalisation :

Objet : SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT (ARRET1, ARRET2, ARRET3, IASC/Frein CC, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication avec un EEPROM ou un CAN est perturbée.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
 80000000 hex :
 - Erreur logicielle interne.
 00000001 hex ... 0000FFFF hex :
 - Erreur de carte.

Remède : Valeur de défaut = 80000000 hex :
 - Mise à niveau du firmware.
 Valeur de défaut = 00000001 hex ... 0000FFFF hex :
 - Remplacer la carte.
 Remarque :
 HF Damping Module (module d'atténuation)

237950 <Emplacement>HF Damping Module: Erreur logicielle interne

Valeur de signalisation : %1

Objet : SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : ARRET2

Acquittement : POWER ON

Cause : Une erreur logicielle interne s'est produite.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Informations sur la source d'erreur.
 Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède : - Le cas échéant, mettre à niveau le firmware dans le HF Damping Module.
 - Contacter le service d'assistance téléphonique.
 Remarque :
 HF Damping Module (module d'atténuation)

237999 <Emplacement>HF Damping Module: Alarme inconnue

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Objet : SERVO_828, SERVO_COMBI

entraînement :

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Une alarme est survenue sur le HF Damping Module et n'a pas pu être interprétée par le firmware de la CU.
 Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Numéro de l'alarme.
 Remarque :
 Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de cette nouvelle alarme.

Remède : - Remplacer le firmware du HF Damping Module par un firmware plus ancien (r0168).
 - Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).
 Remarque :
 HF Damping Module (module d'atténuation)

240000 **<Emplacement>Défaut sur connecteur DRIVE-CLiQ X100**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Un défaut s'est produit dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X100.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Premier défaut survenu sur cet objet entraînement.

Remède : Evaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240001 **<Emplacement>Défaut sur connecteur DRIVE-CLiQ X101**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Un défaut s'est produit dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X101.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Premier défaut survenu sur cet objet entraînement.

Remède : Evaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240002 **<Emplacement>Défaut sur connecteur DRIVE-CLiQ X102**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Un défaut s'est produit dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X102.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Premier défaut survenu sur cet objet entraînement.

Remède : Evaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240003 **<Emplacement>Défaut sur connecteur DRIVE-CLiQ X103**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Un défaut s'est produit dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X103.
 Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
 Premier défaut survenu sur cet objet entraînement.

Remède : Evaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240004 **<Emplacement>Défaut sur connecteur DRIVE-CLiQ X104**

Valeur de signalisation : %1

Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Un défaut s'est produit dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X104.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Premier défaut survenu sur cet objet entraînement.
Remède : Evaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240005 **<Emplacement>Défaut sur connecteur DRIVE-CLiQ X105**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Un défaut s'est produit dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X105.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Premier défaut survenu sur cet objet entraînement.
Remède : Evaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240100 **<Emplacement>Alarme sur connecteur DRIVE-CLiQ X100**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Une alarme s'est produite dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X100.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Première alarme survenue sur cet objet entraînement.
Remède : Evaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240101 **<Emplacement>Alarme sur connecteur DRIVE-CLiQ X101**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Une alarme s'est produite dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X101.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Première alarme survenue sur cet objet entraînement.
Remède : Evaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240102 **<Emplacement>Alarme sur connecteur DRIVE-CLiQ X102**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT
Cause : Une alarme s'est produite dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X102.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Première alarme survenue sur cet objet entraînement.
Remède : Evaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240103 **<Emplacement>Alarme sur connecteur DRIVE-CLiQ X103**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Une alarme s'est produite dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X103.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Première alarme survenue sur cet objet entraînement.
Remède : Evaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240104 **<Emplacement>Alarme sur connecteur DRIVE-CLiQ X104**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Une alarme s'est produite dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X104.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Première alarme survenue sur cet objet entraînement.
Remède : Evaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240105 **<Emplacement>Alarme sur connecteur DRIVE-CLiQ X105**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Une alarme s'est produite dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X105.
 Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
 Première alarme survenue sur cet objet entraînement.
Remède : Evaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240799 **<Emplacement>CX32: Instant configuré de fin de transfert dépassé**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : L'instant configuré de fin de transfert des mesures cycliques a été dépassé.

Remède :

- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

240801 <Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la Controller Extension concernée est perturbée.

Cause du défaut :

10 (= 0A hex) :

Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.

Remarque sur la valeur de signalisation :

Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :

0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
- Remplacer le composant concerné.

Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

240820 <Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ: Télégramme incorrect

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la Controller Extension concernée est perturbée.

Cause du défaut :

1 (= 01 hex) :
erreur de total de contrôle (erreur CRC).

2 (= 02 hex) :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.

3 (= 03 hex) :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.

4 (= 04 hex) :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.

5 (= 05 hex) :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.

6 (= 06 hex) :
L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.

7 (= 07 hex) :
Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un.

8 (= 08 hex) :
Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un.

9 (= 09 hex) :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.

16 (= 10 hex) :
Le télégramme reçu est en avance.

Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).

Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

240825 <Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ: Coupure de la tension d'alimentation

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement : Tous les objets

Réaction : ARRET1 (ARRET2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation.

Cause du défaut :

9 (= 09 hex) :
La tension d'alimentation du composant est coupée.

Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède :

- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
- Contrôler le câblage de la tension d'alimentation du composant DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact...).
- Contrôler le dimensionnement de l'alimentation du composant DRIVE-CLiQ.

240835 <Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la Controller Extension concernée est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées. Cause du défaut : 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Remplacer le composant concerné. Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

240836	<Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la Controller Extension concernée est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées. Cause du défaut : 65 (= 41 hex) : Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).

240837	<Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ: Composant défectueux
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT

Cause :	Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu. Cause du défaut : 32 (= 20 hex) : Erreur dans l'en-tête du télégramme. 35 (= 23 hex) : Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 66 (= 42 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. 67 (= 43 hex) : Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904). - Remplacer le composant concerné.

240845	<Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la Controller Extension concernée est perturbée. Cause du défaut : 11 (= 0B hex) : Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). Voir aussi : p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

240851	<Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Controller Extension concernée à la Control Unit est perturbée. Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit. Cause du défaut : 10 (= 0A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	Mettre à niveau le firmware du composant concerné.

240860	<Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Télégramme incorrect
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Controller Extension concernée à la Control Unit est perturbée. Cause du défaut : 1 (= 01 hex) : erreur de total de contrôle (erreur CRC). 2 (= 02 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 3 (= 03 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception. 4 (= 04 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 5 (= 05 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception. 6 (= 06 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception. 9 (= 09 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu. 16 (= 10 hex) : Le télégramme reçu est en avance. 17 (= 11 hex) : Erreur CRC et le télégramme reçu est en avance. 18 (= 12 hex) : La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 19 (= 13 hex) : La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 20 (= 14 hex) : La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 21 (= 15 hex) : Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 22 (= 16 hex) : L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance. 25 (= 19 hex) : Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM. - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...). Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

240875	<Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Coupure de la tension d'alimentation
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET1 (ARRET2)
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation. Cause du défaut : 9 (= 09 hex) : La tension d'alimentation du composant est coupée. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Contrôler le câblage de la tension d'alimentation du composant DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact...). - Contrôler le dimensionnement de l'alimentation du composant DRIVE-CLiQ.

240885	<Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	Tous les objets
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La communication DRIVE-CLiQ de la Controller Extension concernée à la Control Unit est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées. Cause du défaut : 26 (= 1A hex) : Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance. 33 (= 21 hex) : Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé. 34 (= 22 hex) : Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme. 64 (= 40 hex) : Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme. 98 (= 62 hex) : Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique. Remarque sur la valeur de signalisation : Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) : 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :	- Vérifier la tension d'alimentation du composant concerné. - Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension). - Remplacer le composant concerné. Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

240886	<Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ
Valeur de signalisation :	numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement :	Tous les objets

Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Controller Extension concernée à la Control Unit est perturbée.
 Les données n'ont pas pu être envoyées.
 Cause du défaut :
 65 (= 41 hex) :
 Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède : Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).

240887 <Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Composant défectueux

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT
Cause : Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
 Cause du défaut :
 32 (= 20 hex) :
 Erreur dans l'en-tête du télégramme.
 35 (= 23 hex) :
 Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 66 (= 42 hex) :
 Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 67 (= 43 hex) :
 Erreur d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
 96 (= 60 hex) :
 La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation.
 97 (= 61 hex) :
 La transmission des caractéristiques dure trop longtemps.
 Remarque sur la valeur de signalisation :
 Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
 0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
Remède :
 - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
 - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
 - Utiliser éventuellement l'autre connecteur DRIVE-CLiQ (p9904).
 - Remplacer le composant concerné.

240895 <Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraînement : Tous les objets
Réaction : ARRET2
Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La communication DRIVE-CLiQ de la Controller Extension concernée à la Control Unit est perturbée.
Cause du défaut :
11 (= 0B hex) :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.
Remarque sur la valeur de signalisation :
Les informations sont codées comme suit dans la valeur de signalisation (r0949/r2124) :
0000yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut

Remède : Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
Voir aussi : p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

249150 <Emplacement>Réfrigérant: Présence d'un défaut

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Le réfrigérant signale un défaut général.

Remède : - Vérifier le câblage entre le réfrigérant et la borne d'entrée (Terminal Module).
- Vérifier l'appareil de commande externe du réfrigérant.
Voir aussi : p0266 (Réfrigérant Signalisations en retour Source de signaux)

249151 <Emplacement>Réfrigérant: La conductivité a dépassé le seuil de défaut

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : La conductivité du liquide de refroidissement a dépassé le seuil de défaut (p0269[2]).
Voir aussi : p0261 (Réfrigérant Temps de démarrage 2), p0262, p0266 (Réfrigérant Signalisations en retour Source de signaux)

Remède : Vérifier l'appareil de déionisation du liquide de refroidissement.

249152 <Emplacement>Réfrigérant: Ordre MARCHE Signalisation en retour absente

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Réaction : ARRET2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause : Il manque la signalisation en retour de l'ordre de MARCHE du réfrigérant.
- Suite à un ordre de MARCHE, la signalisation en retour n'est pas parvenue dans le temps de démarrage alloué (p0260).
- Il y a eu défaillance de la signalisation en retour en cours de fonctionnement.
Voir aussi : p0260 (Réfrigérant Temps de démarrage 1), r0267 (Réfrigérant Mot d'état)

Remède : - Vérifier le câblage entre le réfrigérant et la borne d'entrée (Terminal Module).
- Vérifier l'appareil de commande externe du réfrigérant.

249153 <Emplacement>Réfrigérant: Débit de liquide trop faible

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	Le réfrigérant du variateur signale que le débit du liquide de refroidissement est trop faible. - Suite à un ordre de MARCHE, la signalisation en retour n'est pas parvenue dans le temps de démarrage alloué (p0260). - Au cours du fonctionnement, la signalisation en retour est restée absente plus longtemps que le temps de défaillance toléré (p0263). Voir aussi : p0260 (Réfrigérant Temps de démarrage 1), p0263, r0267 (Réfrigérant Mot d'état)
Remède :	- Vérifier le câblage entre le réfrigérant et la borne d'entrée (Terminal Module). - Vérifier l'appareil de commande externe du réfrigérant.

249154 <Emplacement>Réfrigérant: Présence de liquide de fuite

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La surveillance du liquide de fuite est entrée en action. Prudence : Lorsque ce défaut est reparamétré en alarme, il convient de s'assurer par d'autres surveillances que l'entraînement est mis hors tension lors d'une perte de l'eau de refroidissement ! Voir aussi : r0267 (Réfrigérant Mot d'état)
Remède :	- Vérifier l'absence de fuite dans le circuit de refroidissement - Vérifier le câblage des bornes d'entrée (Terminal Module) pour la détection de fuite de liquide.

249155 <Emplacement>Réfrigérant: Power Stack Adapter Version de firmware trop ancienne

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	POWER ON
Cause :	La version de firmware du Power Stack Adapter (adaptateur PSA) est trop ancienne et ne prend pas en charge le refroidissement par liquide.
Remède :	Mettre à niveau le firmware. Contrôler les données EEPROM.

249156 <Emplacement>Réfrigérant: La température du liquide de refroidissement a dépassé le seuil de défaut

Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Réaction :	ARRET2
Acquittement :	IMMEDIAT
Cause :	La température d'arrivée du liquide de refroidissement a dépassé le seuil de défaut spécifié. Remarque : La valeur du seuil de défaut dépend de la partie puissance (paramètre de description matérielle, par ex. 52 ... 55 °C).
Remède :	Vérifier le système de refroidissement et les conditions d'environnement.

249170	<Emplacement>Réfrigérant: Présence d'une alarme
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le réfrigérant signale une alarme générale.
Remède :	- Vérifier le câblage entre le réfrigérant et la borne d'entrée (Terminal Module). - Vérifier l'appareil de commande externe du réfrigérant.
249171	<Emplacement>Réfrigérant: La conductivité a dépassé le seuil d'alarme
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La conductivité du liquide de refroidissement a dépassé le seuil d'alarme (p0269[1]). Remarque : Le seuil ne peut pas être réglé sur une valeur supérieure au seuil de défaut de la description de l'appareil.
Remède :	Vérifier l'appareil de déionisation du liquide de refroidissement.
249172	<Emplacement>Réfrigérant: Valeur de conductivité non valide
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Il s'est produit un défaut dans le câblage ou la sonde de la surveillance de la conductivité du liquide de refroidissement.
Remède :	- Vérifier le câblage entre le réfrigérant et l'adaptateur PSA (Power Stack Adapter). - Vérifier le fonctionnement de la sonde de mesure de la conductivité.
249173	<Emplacement>Réfrigérant: La température du liquide de refroidissement a dépassé le seuil d'alarme
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	La température d'arrivée du liquide de refroidissement a dépassé le seuil d'alarme spécifié. Remarque : La valeur du seuil d'alarme dépend de la partie puissance (paramètre de description matérielle, par ex. 42 ... 50 °C).
Remède :	Vérifier le système de refroidissement et les conditions d'environnement.
249920	<Emplacement>Disjoncteur Circuit principal déclenché
Valeur de signalisation :	-

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le disjoncteur du circuit principal de l'alimentation a été déclenché.
Remarque :
Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur BI: p6577[1].
Voir aussi : p6577

Remède : Contrôler le circuit principal.

249921 **<Emplacement>Disjoncteur Circuit principal redondant déclenché**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Le disjoncteur du circuit principal du système redondant d'alimentation a été déclenché.
Remarque :
Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur BI: p6577[2].
Voir aussi : p6577

Remède : Contrôler le circuit principal redondant.

249922 **<Emplacement>Disjoncteur Circuit 24 V déclenché**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un disjoncteur du circuit 24 V a été déclenché.
Remarque :
Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur BI: p6577[3].
Voir aussi : p6577

Remède : Vérifier le circuit 24 V.

249923 **<Emplacement>Disjoncteur Bornier du circuit 24 V déclenché**

Valeur de signalisation : -

Objet entraînement : 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

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause : Un disjoncteur pour le bornier du circuit 24 V a été déclenché.
Remarque :
Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur BI: p6577[6].
Voir aussi : p6577

Remède : Vérifier le bornier pour le circuit 24 V.

249924	<Emplacement>Disjoncteur Alimentation de la partie puissance Circuit déclenché
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un disjoncteur du circuit de l'alimentation de la partie puissance a été déclenché. Remarque : Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur BI: p6577[9]. Voir aussi : p6577
Remède :	Vérifier le circuit de l'alimentation de la partie puissance.
249926	<Emplacement>Disjoncteur Tension de synchronisation déclenché
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Un disjoncteur pour la tension de synchronisation a été déclenché. Remarque : Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur BI: p6577[13]. Voir aussi : p6577
Remède :	Contrôler la tension de synchronisation.
249927	<Emplacement>Disjoncteur Circuit du ventilateur auxiliaire déclenché
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le disjoncteur du circuit du ventilateur auxiliaire a été déclenché. Remarque : Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur BI: p6577[14]. Voir aussi : p6577
Remède :	Contrôler le ventilateur auxiliaire.
249933	<Emplacement>Disjoncteur Excitation Circuit 230 V CA déclenché
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le disjoncteur du circuit 230 V CA de l'excitation a été déclenché. Remarque : Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur BI: p6577[17]. Voir aussi : p6577
Remède :	Vérifier le circuit 230 V CA de l'excitation.

249934	<Emplacement>Disjoncteur Sortie Réfrigérant Circuit 230 V CA déclenché
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le disjoncteur du circuit 230 V CA au niveau de la sortie du réfrigérant a été déclenché. Remarque : Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur BI: p6577[18]. Voir aussi : p6577
Remède :	Vérifier le circuit 230 V CA de la sortie du réfrigérant.
249935	<Emplacement>Disjoncteur Partie puissance Circuit 24 V des aimants de porte déclenché
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le disjoncteur du circuit 24 V des aimants de porte dans la partie puissance a été déclenché. Remarque : Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur p6577[19]. Voir aussi : p6577
Remède :	Vérifier le circuit 24 V des aimants de porte dans la partie puissance.
249936	<Emplacement>Disjoncteur Réseau d'éclairage / prises Circuit 230 V CA déclenché
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	Le disjoncteur du circuit 230 V CA du réseau d'éclairage / des prises de courant a été déclenché. Remarque : Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur p6577[20]. Voir aussi : p6577
Remède :	Vérifier le circuit 230 V CA du réseau d'éclairage / des prises de courant.
249937	<Emplacement>ASI non prête
Valeur de signalisation :	-
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	L'ASI n'est pas prête. Remarque : Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur BI: p6577[25]. ASI : alimentation sans interruption Voir aussi : p6577

Remède : Contrôler l'ASI.

249938 **<Emplacement>ASI Fonctionnement sur batterie**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : 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
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : L'ASI fonctionne sur batterie.
Remarque :
Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur BI: p6577[26].
ASI : alimentation sans interruption
Voir aussi : p6577
Remède : Vérifier l'alimentation de l'armoire.

249939 **<Emplacement>ASI Batterie déchargée**
Valeur de signalisation : -
Objet entraînement : 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
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : La batterie de l'ASI est déchargée.
Remarque :
Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur BI: p6577[27].
ASI : alimentation sans interruption
Voir aussi : p6577
Remède : Vérifier la batterie de l'ASI.

249998 **<Emplacement>Enregistreur Présence d'événement déclencheur**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : Un événement déclencheur pour l'enregistreur est survenu. Les données sont ensuite écrites sur la carte mémoire en indiquant le numéro d'événement.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro d'événement.
Remède : Non nécessaire.
Cette signalisation disparaît automatiquement.

250001 **<Emplacement>PN/COMM BOARD: Erreur de configuration**
Valeur de signalisation : %1
Objet entraînement : 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
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT

Cause :	CBE20 : Un contrôleur PROFINET essaie d'établir une liaison au moyen d'un télégramme de configuration incorrect. La fonction "Shared Device" (p8829 = 2) a été activée. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : 10 : CPU A envoie un télégramme PROFIsafe. 11 : CPU de sécurité envoie un télégramme PZD. 12 : CPU de sécurité sans CPU A. 13 : CPU de sécurité avec plus de sous-emplacements PROFIsafe que le nombre activé par p9601.3. 14 : CPU de sécurité avec moins de sous-emplacements PROFIsafe que le nombre activé par p9601.3. 15 : Le télégramme PROFIsafe de la CPU de sécurité ne concorde pas avec le réglage dans p60022. Voir aussi : p9601
Remède :	CBE20 : Vérifier la configuration des contrôleurs PROFINET et le réglage de p8829 et p9601.3.

250002	<Emplacement>CARTE COMM: Alarme 2
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	CBE20 SINAMICS Link : La transmission d'un certain mot de télégramme est utilisée en double. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Mot de télégramme utilisé en double. Voir aussi : p8871 (SINAMICS Link Emission mot de télégramme PZD)
Remède :	CBE20 SINAMICS Link : Corriger le paramétrage. Voir aussi : p8871 (SINAMICS Link Emission mot de télégramme PZD)

250003	<Emplacement>CARTE COMM: Alarme 3
Valeur de signalisation :	Info 1 : %1, Info 2 : %2
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	CBE20 SINAMICS Link : La réception d'un certain mot de télégramme est utilisée en double. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = Info 1, xxxx = Info 2 Info 1 (en décimal) = adresse de l'émetteur Info 2 (en décimal) = mot de télégramme reçu Voir aussi : p8870, p8872
Remède :	CBE20 SINAMICS Link : Corriger le paramétrage.

250004	<Emplacement>CARTE COMM: Alarme 4
Valeur de signalisation :	Info 1 : %1, Info 2 : %2

Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	CBE20 SINAMICS Link : - Mot de télégramme reçu et adresse de l'émetteur incohérente. Les deux valeurs doivent être égales à zéro ou différentes de zéro. - Numéro d'objet d'entraînement p8872 > 16 avec p8811 = 16. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = Info 1, xxxx = Info 2 Info 1 (en décimal) = numéro de l'objet entraînement de p8870, p8872 Info 2 (en décimal) = indice de p8870, p8872 Voir aussi : p8870, p8872
Remède :	Pour CBE20 SINAMICS Link : Corriger le paramétrage.

250005	<Emplacement>CARTE COMM: Alarme 5
Valeur de signalisation :	%1
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	CBE20 SINAMICS Link : L'émetteur n'a pas été trouvé au niveau de SINAMICS Link. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Adresse de l'émetteur introuvable. Voir aussi : p8872 (SINAMICS Link Adresse réception PZD)
Remède :	CBE20 SINAMICS Link : Contrôler la connexion avec l'émetteur.

250006	<Emplacement>CARTE COMM: Alarme 6
Valeur de signalisation :	Info 1 : %1, Info 2 : %2
Objet entraînement :	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
Réaction :	NEANT
Acquittement :	NEANT
Cause :	CBE20 SINAMICS Link : Le paramétrage prévoit la réception des propres données envoyées. Ceci n'est pas autorisé. Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) : yyyyxxxx hex : yyyy = Info 1, xxxx = Info 2 Info 1 (en décimal) = numéro de l'objet entraînement de p8872 Info 2 (en décimal) = indice de p8872 Voir aussi : p8872
Remède :	Pour CBE20 SINAMICS Link : Corriger le paramétrage. Tous les p8872[indice] doivent être différents de p8836.

250010	<Emplacement>PN/COMM BOARD: Name of Station non valide
Valeur de signalisation :	%1

Objet A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120,
entraînement : TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : CBE20 :
 Le PROFINET Name of Station n'est pas valide.
Remède : CBE20 :
 Corriger le Name of Station (p8940) et l'activer (p8945 = 2).

250020 <Emplacement>PN/COMM BOARD: Deuxième contrôleur manquant
Valeur de -
signalisation :
Objet A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120,
entraînement : TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause : CBE20 :
 La fonction PROFINET "Shared Device" (p8829 = 2) a été activée. Mais seule la connexion à un contrôleur PROFINET
 est présente.
Remède : CBE20 :
 Vérifier la configuration des contrôleurs PROFINET et le réglage de p8829.

Alarmes d'entraînements et de périphérie

300402	Défaut système dans le couplage des entraînements. Codes d'erreur %1, %2
Paramètres :	%1 = code d'erreur 1 %2 = code d'erreur 2
Description :	Une erreur logicielle interne ou un défaut grave se sont produits qui nécessitent éventuellement un réinitialisation du matériel pour être supprimés.
Réaction :	CN pas prête. La CN passe en poursuite. Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Suspension programme en cas d'alarme.
Remède :	A l'aide du message d'erreur, créer une demande d'assistance (Support Request) sous : http://www.siemens.com/automation/support-request
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.
300406	Problème dans la communication acyclique avec l'adresse de base %1, infos additionnelles %2, %3, %4
Description :	PROFIdrive uniquement : Un problème s'est produit pendant la communication acyclique avec l'adresse de base logique. Les informations additionnelles permettent de localiser le problème. Si l'adresse de base logique 0 est délivrée, cela signifie que seules les informations additionnelles sont significatives.
Réaction :	Visualisation de l'alarme. Affichage de message.
Remède :	Informez le personnel/service SAV habilité. L'alarme peut être supprimée avec PM11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 1 = 0. A l'aide du message d'erreur, créer une demande d'assistance (Support Request) sous : http://www.siemens.com/automation/support-request
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
300410	Axe %1 Entraînement %2 Erreur lors de la mémorisation d'un fichier (%3, %4)
Paramètres :	%1 = numéro d'axe CN %2 = numéro d'entraînement %3 = code d'erreur 1 %4 = code d'erreur 2
Description :	Un enregistrement, par exemple le résultat d'une fonction de mesure, n'a pas pu être mémorisé dans le système de fichiers. Pour le code d'erreur 1 == 291 : Une erreur est survenue lors de la construction de l'information ACC. L'information de base mise à disposition dans l'entraînement est erronée ou a un format inconnu. Pour le code d'erreur 1 == 292 : Manque de mémoire lors de la construction de l'information ACC.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.

Remède :	- Informer le personnel/le service après-vente habilité. - Faire de la place dans le système de fichiers. Dans la plupart des cas, il suffit d'effacer 2 programmes CN ou de libérer 4 à 8 koctets. Lorsque cela n'est pas possible, augmenter le nombre de fichiers par répertoire ou agrandir le système de fichiers (cela nécessite une copie de sécurité intégrale). - La modification des PM - 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 - éventuellement de - 18270 \$MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR, - 18310 \$MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM, - Coupure/remise sous tension - Recharge de la copie de sécurité - Pour le code d'erreur 1 == 291 : Echanger le logiciel de l'entraînement et utiliser une version avec l'information de base ACC correcte. - Pour le code d'erreur 1 == 292 : Echanger le logiciel de l'entraînement et limiter le nombre de logiciels différents pour l'entraînement.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

300412 Erreur lors de la mémorisation d'un fichier (%1, %2)

Paramètres :	%1 = code d'erreur 1 %2 = code d'erreur 2
Description :	Un enregistrement, par exemple le résultat d'une fonction de mesure, n'a pas pu être mémorisé dans le système de fichiers.
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Informer le personnel/le service après-vente habilité. Faire de la place dans le système de fichiers. Dans la plupart des cas, il suffit d'effacer 2 programmes CN ou de libérer 4 à 8 koctets. Lorsque cela n'est pas possible, augmenter le nombre de fichiers par répertoire ou agrandir le système de fichiers. Cela nécessite - une copie de sécurité intégrale - la modification des PM - 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 - éventuellement de - 18270 \$MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR - 18310 \$MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM - Coupure/remise sous tension - Recharge de la copie de sécurité
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

300423 Résultat de mesure illisible (%1)

Paramètres :	%1 = Code d'erreur
Description :	Le résultat d'une mesure n'a pas pu être lu : - code d'erreur = 4 : place insuffisante pour le résultat de la mesure - code d'erreur = 16 : la mesure est en cours
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Répéter la mesure. Modifier éventuellement le temps de mesure.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

380001 PROFIBUS/PROFINET : erreur au lancement, cause %1 paramètres %2 %3 %4.

Paramètres :

- %1 = cause du défaut
- %2 = paramètre 1
- %3 = paramètre 2
- %4 = paramètre 3

Description : Une erreur a été détectée au démarrage du maître PROFIBUS/PROFINET.
Causes de l'erreur, Par 1, Par 2, Par 3 :

- 01 = version DPM, version DPM, version DPA, --
- 02 = timeout démarrage DPM, état réel DPM, état cons. DPM, --
- 03 = état démarrage DPM, état réel DPM, état cons. DPM, code erreur DPM
- 04 = erreur démarrage DPM, état réel DPM, état cons. DPM, code erreur DPM
- 05 = erreur sync. PLL DPM, --, --, --
- 07 = alarme trop longue, nombre réel, nombre consigne, --
- 08 = client inconnu, ID client, --, --
- 09 = version client, ID client, version client, version DPA
- 10 = trop de clients, numéro client, nombre maxi clients, --
- 11 = adresse de base logique utilisée plusieurs fois, n° de bus, n° de slot, adresse de base logique --
- 20 = adresse esclave/périphérique utilisée plusieurs fois, adresse esclave/périphérique, --
- 21 = adresse esclave/périphérique inconnue, adresse esclave/périphérique, --
- 22 = télégramme de configuration erroné, adresse esclave/périphérique, code d'erreur, --
- 23 = OMI incompatible (Data), Version-Drive, Version-CDA, --, --
- 24 = OMI incompatible (Driver), Version-Drive, Version-CDA, --, --
- 25 = l'initialisation de CPI a échoué, code d'erreur, --, --, --
- 26 = DMA pas actif
- 27 = réservé
- 28 = réservé
- 29 = réservé
- Le chiffre des 1000 dans la cause de l'erreur représente le numéro du bus concerné
- (Exception : les causes d'erreur du type 5000 désignent des problèmes de communication NCU-LINK)

Les clients sont les composants suivants de la commande qui utilisent PROFIBUS/PROFINET :

ID client = 1 : AP

ID client = 2 : NCK

Les causes possibles sont :

- Le contenu du SDB est incorrect
- Des parties du programme système ont été altérées
- Défaut matériel sur le composant CN

Réaction :

Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède :

Pour remédier aux erreurs 1-11 :

1. Vérifier le projet de commande, vérifier PM11240 \$MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER ; en cas d'utilisation d'un SDB spécifique, recharger celui-ci.
2. Si l'erreur persiste, sauvegarder les données et redémarrer la commande avec les valeurs standard préétablies à la livraison.
3. Si le démarrage de la commande s'effectue correctement, recharger les données utilisateur progressivement.
4. Si l'erreur persiste après le démarrage avec les valeurs standard, rebooter à l'aide de la carte à mémoire ou effectuer une actualisation du logiciel.
5. Si l'erreur ne disparaît toujours pas, remplacer le matériel.

Pour remédier aux erreurs 20-21 :

1. Vérifier / corriger les adresses des esclaves/périphériques raccordés.

Pour remédier à l'erreur 22 :

Pour la signification des codes d'erreur, voir alarme SINAMICS 1903

1. Vérifier le SDB

- Vérifier le type et la longueur du télégramme
- Adapter l'interconnexion des slots avec P978

2. Analyser les alarmes / avertissements d'entraînement

Pour remédier aux erreurs 23-24 :

1. Il est nécessaire de remplacer le logiciel

Pour remédier à l'erreur 25 :

1. Modifier le type du télégramme
2. Réduire le nombre de slots
3. Réduire le nombre d'esclaves/périphériques
4. Recréer le SDB
5. Il est nécessaire de remplacer le logiciel

Si l'alarme ne disparaît toujours pas, s'adresser au constructeur de la commande en indiquant le texte d'erreur.

Poursuite du programme :

Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380003 PROFIBUS/PROFINET : défaut de fonctionnement, cause %1, paramètres %2 %3 %4.

Paramètres :

- %1 = cause du défaut
- %2 = paramètre 1
- %3 = paramètre 2
- %4 = paramètre 3

Description :

Une erreur est survenue sur le PROFIBUS/PROFINET en fonctionnement cyclique.

Causes de l'erreur, Par 1, Par 2, Par 3 :

- 01 = alarme inconnue, classe d'alarme, adresse logique, --
- 02 = timeout cycle DPM, état réel DPM, état cons. DPM, --
- 03 = état cycle DPM, état réel DPM, état cons. DPM, code erreur DPM
- 04 = erreur cycle DPM, état réel DPM, état cons. DPM, code erreur DPM
- 05 = client non enregistré, numéro client, nombre maxi clients, --
- 06 = défaut de synchronisation, nombre de violations du synchronisme, --, --
- 07 = timeout Spinlock, Spinlock AP, Spinlock NCK, --
- Le chiffre des 1000 dans la cause de l'erreur représente le numéro du bus concerné
- (Exception : les causes d'erreur du type 5000 désignent des problèmes de communication NCU-LINK)

Classe d'alarme : (voir alarme 380 060)

Causes possibles principales :

- Cause d'erreur 01 : transmission de données perturbée sur PROFIBUS/PROFINET
- Causes d'erreur 02, 03, 04 : le contenu du SDB est incorrect
- Causes d'erreur 02, 03, 04, 05, 07 : des parties du programme système ont été altérées
- Causes d'erreur 06 : le cycle du bus PCI diffère de la périodicité attendue, de ce fait la synchronisation n'est pas possible. Le cycle du bus PCI doit être saisi correctement.

L'erreur peut survenir également à la suite d'un problème matériel sur la carte MCI.

Réaction :	Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Cause de défaut 01 : - Contrôler le respect des prescriptions électriques et des mesures d'antiparasitage pour PROFIBUS/PROFINET ainsi que la pose des câbles - Contrôler les résistances de terminaison des connecteurs PROFIBUS (aux extrémités de câble position ON, sinon position OFF) - Vérifier les esclaves/périphériques - Causes de défaut 02, 03, 04 : - Vérifier le SDB type 2000 - Causes de défaut 02, 03, 04, 05, 07 : - Rechercher la cause du défaut comme décrit à l'alarme 380 001 - Causes de défaut 06 : - Le cycle du bus PCI doit être correctement introduite. Si l'alarme ne disparaît toujours pas, s'adresser au constructeur de la commande en indiquant le texte d'erreur.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

380005	PROFIBUS/PROFINET : Conflit d'accès bus %3, Type %1, Compteur %2
Paramètres :	%1 = type de conflit %2 = numéro de série à l'intérieur d'une suite de conflits %3 = Numéro du bus concerné
Description :	Un conflit d'accès sur PROFIBUS/PROFINET est survenu pendant le cycle : Dans le NCK, alors que le transfert de données cyclique était actif, une écriture/lecture des données sur/du bus a été tentée. Cela peut engendrer des données inconsistantes. Type 1 : Le transfert cyclique sur le bus n'est pas terminé alors que le NCK souhaite déjà lire des données. Type 2 : Le NCK n'a pas terminé d'écrire ses données alors que le transfert cyclique recommence déjà. Le compteur %2 contient un numéro de série et commence par 1. Un maximum de 10 alarmes peut être sorti à la suite. Le compteur est remis à 0 si durant un cycle DP aucun conflit se produit ; le prochain conflit engendrera la sortie de nouvelles alarmes.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier une nouvelle fois le rapport des fréquences, régler tout particulièrement le PM 10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME et le PM 10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY de façon correcte : Pour le type 1, le PM 10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY doit être augmenté, pour le type 2, le PM 10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY doit être diminué. - Si un fonctionnement sans alarme n'est pas possible par le réglage du PM 10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY alors augmenter le PM 10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME. - Si l'alarme ne disparaît toujours pas, s'adresser au constructeur de la commande en indiquant le texte d'erreur.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

380020	PROFIBUS/PROFINET : Bus %3, SDB %4, erreur %1, source %2
Paramètres :	%1 = Erreur %2 = source SDB %3 = Numéro de bus %4 = Numéro SDB

Description :	SDB erroné pour la configuration du PROFIBUS/PROFINET. Causes de l'erreur : - 01 = Le SDB est inexistant dans la source. - 02 = Le SDB issu de la source est trop grand. - 03 = Le SDB issu de la source n'est pas activable. - 04 = La source est vide - 05 = La source n'existe pas. Source SDB : - 99 = Système passif de fichiers : _N_SDB_DIR - 100 = Carte CF : /siemens/sinumerik/sdb/... - 101 = Carte CF : /addon/sinumerik/sdb/... - 102 = Carte CF : /oem/sinumerik/sdb/... - 103 = Carte CF : /user/sinumerik/sdb/... Réaction : Le PROFIBUS/PROFINET est inactif ou fonctionne selon le SDB par défaut.
Réaction :	Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	- Vérifier le réglage du PM 11240 \$MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER. - Si source SDB = 100 : vérifier le répertoire _N_SDB_DIR dans le système passif de fichiers. - Si source SDB = 103-106 : vérifier les répertoires sur la carte CF
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380022	PROFIBUS/PROFINET : la configuration du bus %1 a été changée dans le DP maître
Paramètres :	%1 = Numéro du bus concerné
Description :	La configuration PROFIBUS a été modifiée pendant le fonctionnement courant dans le DP-Maître, par ex. pendant le téléchargement d'une nouvelle configuration matérielle par Step7. Comme les paramètres temps de cycle ont peut-être été également modifiés, le fonctionnement est interrompu et un démarrage à chaud doit être effectué. Si la fonctionnalité DP-Maître est dans l'automate (comme pour 840Di), alors l'automate a été de toute façon arrêté pour le téléchargement et une alarme 2000 est apparue (signe de vie AP).
Réaction :	Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Redémarrer la NCK S'il n'est pas possible d'éliminer le défaut en procédant de cette manière, s'adresser au constructeur de la commande en indiquant le texte de l'erreur.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380040	PROFIBUS/PROFINET : Bus %3, erreur de configuration %1, paramètre %2
Paramètres :	%1 = cause du défaut %2 = paramètre %3 = Numéro du bus concerné

Description :	Le PROFIBUS/PROFINET n'a pas été configuré dans le SDB selon les règles de configuration en vigueur pour la CN utilisée. Causes de l'erreur, Par 1 : - 01 = le SDB contient un esclave/périphérique sans slot de diagnostic, adresse de l'esclave/périphérique - 02 = le SDB contient trop d'inscriptions de slot, identificateur - 03 = le SDB ne contient pas de données d'équidistance, sans fonction - 04 = PNIO : le SDB contient des Tdp différents (TDC aussi) sur un périphérique - 05 = PNIO : le SDB contient des Tmapc différents (CACF aussi) sur un périphérique - 06 = PNIO : le SDB contient des TI différents sur un périphérique - 07 = PNIO : le SDB contient des DO différents sur un périphérique - 08 = PNIO : le SDB contient des numéros de périphériques trop élevés (avec valeur supérieure à 126) - 09 = les contenus des SDB seront transmis de façon segmentée (slots / frames trop nombreux) - 10 = il n'y a pas suffisamment de place dans la mémoire pour les contenus des SDB segmentés (slots / frames trop nombreux) - 11 = le télégramme configuré dans le SDB est trop court pour le télégramme sélectionné selon \$MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE - 20 = le SDB contient un nombre trop élevé d'esclaves/périphériques - 21 = le SDB manque ou contient des données erronées, code d'erreur. - 22 = les données de configuration du SDB sont erronées, adresse de l'esclave/périphérique, code d'erreur - 23 = réservé - 24 = réservé - 25 = réservé - 26 = réservé - 27 = réservé - 28 = réservé - 29 = réservé
Réaction :	Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Il convient de vérifier que le SDB : - comporte un slot de diagnostic pour chaque esclave/périphérique et - ne contient que des inscriptions d'esclave/périphérique relatives à l'application. En principe, il est possible de prévoir dans le SDB un nombre maximum d'esclaves/périphériques correspondant à différentes configurations du produit. Cela conduit cependant à une surcharge de la CN en ce qui concerne les besoins en capacité mémoire et en temps d'exécution et pour ces raisons, cela est à éviter. Si cette alarme apparaît, il convient de minimiser le SDB. Pour la cause d'erreur 03, vérifier dans le SDB si l'équidistance est enclenchée (p. ex. avec la configuration matérielle de Step 7). Pour la cause d'erreur 10, réduire le nombre d'esclaves ou de slots sur le bus concerné (p. ex. avec la configuration matérielle de Step 7). Si l'alarme ne disparaît toujours pas, s'adresser au constructeur de la commande en indiquant le texte de l'erreur. Pour la cause d'erreur 11, sélectionner avec la configuration matérielle de Step 7 le télégramme de plus grande taille qui convient ou bien un télégramme plus petit avec \$MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380050 PROFIBUS/PROFINET : affectation multiple d'entrées à l'adresse %1

Paramètres : %1 = adresse logique

Description : Des données de sortie sont affectées plusieurs fois dans la zone d'adressage logique. Adresse logique : adresse de base de la zone d'adressage définie plusieurs fois.

Réaction :	Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier l'allocation de la zone d'adressage de la façon suivante : contrôle des affectations multiples dans les paramètres machine suivants : - PM13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - PM13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1] : n = plus grand indice d'axe de la commande - PM12970 \$MN_PLC_DIG_IN_LOGIC_ADDRESS, PM12971 \$MN_PLC_DIG_IN_NUM : zone d'adressage AP entrées TOR - PM12978 \$MN_PLC_ANA_IN_LOGIC_ADDRESS, PM12979 \$MN_PLC_ANA_IN_NUM : zone d'adressage AP entrées analogiques Si ce paramétrage ne présente pas d'incohérence, comparer ces PM à la configuration définie dans le SDB (projet Step 7). Vérifier en particulier que les longueurs configurées pour les différents slots ne provoquent pas de chevauchement de zones. Une fois la cause de l'erreur trouvée, modifier les PM et/ou le SDB.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380051 PROFIBUS/PROFINET : affectation multiple de sorties à l'adresse %1

Paramètres :	%1 = adresse logique
Description :	Des données de sortie sont affectées plusieurs fois dans la zone d'adressage logique. Adresse logique : adresse de base de la zone d'adressage définie plusieurs fois.
Réaction :	Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier l'allocation de la zone d'adressage de la façon suivante : contrôle des affectations multiples dans les paramètres machine suivants : - PM13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - PM13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1] : n = plus grand indice d'axe de la commande - PM12974 \$MN_PLC_DIG_OUT_LOGIC_ADDRESS, PM12975 \$MN_PLC_DIG_OUT_NUM : zone d'adressage AP sorties TOR - PM12982 \$MN_PLC_ANA_OUT_LOGIC_ADDRESS, PM12983 \$MN_PLC_ANA_OUT_NUM : zone d'adressage AP sorties analogiques Si ce paramétrage ne présente pas d'incohérence, comparer ces PM à la configuration définie dans le SDB (projet Step 7). Vérifier en particulier que les longueurs configurées pour les différents slots ne provoquent pas de chevauchement de zones. Une fois la cause de l'erreur trouvée, modifier les PM et/ou le SDB.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380060 PROFIBUS/PROFINET : alarme %1 à l'adresse logique %2 en provenance d'un esclave/périphérique non affecté

Paramètres :	%1 = classe d'alarme %2 = adresse logique
Description :	Le SDB contient un esclave/périphérique qui n'a pas été affecté par paramétrage de PM dans la CN (cf. alarme 380050/051). L'esclave/périphérique est cependant raccordé à PROFIBUS/PROFINET et a déclenché une alarme. Classe d'alarme : - 01 = reconnexion (ou connexion) de la station - 02 = défaillance de la station Alarme d'affichage, la CN peut continuer à fonctionner.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.

Remède :

- Régler les PM adéquats ou
- modifier le SDB ou
- déconnecter l'esclave/périphérique du PROFIBUS/PROFINET ou
- acquitter l'alarme.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

380070 PROFIBUS/PROFINET : Aucun slot d'entrée disponible pour l'adresse de base %1 (longueur %2)

Paramètres :

%1 = adresse de base logique du domaine demandé
 %2 = Longueur de la zone en octets

Description : Une fausse adresse de base logique a été définie pour une entrée tout ou rien ou analogique. Soit il n'existe pas de distributeur configuré pour cette adresse de base ou le domaine demandé dépasse la fin du distributeur.
 Pour longueur = 1, il s'agit d'une entrée tout ou rien.
 Pour longueur = 2, il s'agit d'une entrée analogique.

Réaction :

Canal pas prêt.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :

Introduire une adresse de base correcte dans les paramètres machine :

- pour longueur = 1 : corriger paramètre machine MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTIN
- pour longueur = 2 : corriger paramètre machine MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTIN
- redémarrer la NCK

S'il n'est pas possible d'éliminer le défaut en procédant de cette manière, s'adresser au constructeur de la commande en indiquant le texte de l'erreur.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380071 PROFIBUS/PROFINET : Aucun slot de sortie disponible pour l'adresse de base %1 (longueur %2)

Paramètres :

%1 = adresse de base logique du domaine demandé
 %2 = Longueur de la zone en octets

Description : Une fausse adresse de base logique a été définie pour une sortie tout ou rien ou analogique. Soit il n'existe pas de distributeur configuré pour cette adresse de base ou le domaine demandé dépasse la fin du distributeur.
 Pour longueur =1, il s'agit d'une sortie tout ou rien.
 Pour longueur =2, il s'agit d'une sortie analogique.

Réaction :

Canal pas prêt.
 Blocage départ programme dans ce canal.
 Les signaux d'interface sont mis à 1.
 Visualisation de l'alarme.

Remède :

Introduire une adresse de base correcte dans les paramètres machine :

- pour longueur = 1 : corriger paramètre machine MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT
- pour longueur = 2 : corriger paramètre machine MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT
- Redémarrer la NCK

S'il n'est pas possible d'éliminer le défaut en procédant de cette manière, s'adresser au constructeur de la commande en indiquant le texte de l'erreur.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380072 PROFIBUS/PROFINET : Adresse de base du slot de sortie %1 (longueur %2) non autorisé

Paramètres :

%1 = adresse de base logique du domaine demandé
 %2 = Longueur de la zone en octets

Description :	Une fausse adresse de base logique a été définie pour une sortie tout ou rien ou analogique, la zone se trouve dans la zone d'accès de l'automate (PAA, adresse de base < 256). Pour longueur =1, il s'agit d'une sortie tout ou rien. Pour longueur =2, il s'agit d'une sortie analogique.
Réaction :	Canal pas prêt. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Pour les slots de sortie, utiliser uniquement des adresses situées en dehors de l'image de processus AP (par ex. >= 256). Introduire une adresse de base correcte dans les paramètres machine : - pour longueur = 1 : corriger paramètre machine MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT - pour longueur = 2 : corriger paramètre machine MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT - Redémarrer le NCK S'il n'est pas possible d'éliminer le défaut en procédant de cette manière, s'adresser au constructeur de la commande en indiquant le texte de l'erreur.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380075 PROFIBUS/PROFINET : Défaillance périphérie DP, bus %2, esclave/périphérique %1, adresse de base logique %3

Paramètres :	%1 = Adresse esclave/périphérique %2 = Numéro du bus concerné %3 = PROFINET : Adresse de base logique avec entrée IOPS=BAD
Description :	Un slot PROFIBUS/PROFINET utilisé par le NCK pour des E/S TOR ou analogiques est en panne. PROFINET : l'entrée IOPS=BAD a été signalée à l'adresse de base logique
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier le fonctionnement correct de l'esclave/périphérique (tous les esclaves/périphériques doivent être pris en compte par le bus, DEL verte).
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

380076 PROFIBUS/PROFINET : Il manque le télégramme DO1 : Bus %2 Esclave/périphérique %1

Paramètres :	%1 = Adresse esclave/périphérique %2 = Numéro du bus concerné
Description :	Nota pour le technicien de mise en service : Un esclave PROFIBUS / périphérique PROFINET utilisé comme entraînement NCK ne dispose d'aucune affectation valide du télégramme DO1 (cf. PM13120 \$MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS avec la configuration Step7). L'alarme présente signale qu'entre autres défauts, la synchronisation des alarmes ne fonctionne pas entre la commande et cet esclave ou ce périphérique.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Entrer une valeur valable dans le PM13120 \$MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

380077 PROFIBUS/PROFINET : DO trop nombreux : actuellement au moins %2, au maximum %3 dans groupe de DO %1

Paramètres :	%1 = Groupe de DO %2 = Nombre actuel de DO %3 = Nombre de DO maximum admis
---------------------	--

Description :	Remarque à l'attention du metteur en service : le nombre de DO ("drive objects") équivalents sur tous les bus (configurés et raccordés) dépasse la valeur limite prescrite. Les services liés à ces DO (p. ex. synchronisation des horloges, affichage des alarmes, diagnostic IHM, archivage des données IHM) ne peuvent plus être garantis pour tous les DO de ce groupe. Il est fait la distinction entre les groupes de DO suivants (cf. paramètre %1) : 0 = Appareil (CU, DO1) 1 = Communication (CU-LINK) 2 = Entraînement (SERVO, VECTOR) 3 = Alimentation (ALM etc.) 4 = Bloc de connexion (TB) 5 = Embase (TM)
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Raccorder au bus un plus petit nombre d'appareils (contenant de tels DO) Utiliser une variante de commande plus puissance (qui prend en charge un nombre de DO plus important)
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380100	PROFIBUS interne : erreur %1 au niveau de l'adresse de base %2 dans le sens %3.
Paramètres :	%1 = code d'erreur %2 = Adresse de base logique %3 = Sens de communication ; 0 = Input ; 1 = Output ; 3 = indépendant du sens
Description :	L'interface entre le matériel AP et PROFIBUS interne n'est pas en mesure d'assurer la transmission de données.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Codes d'erreur : 01 = L'adresse de base logique est occupée par le NCK et ne peut être mise à la disposition du matériel AP (sens Output). 02 = L'adresse de base logique a dépassé le nombre maximum de slots. 03 = L'adresse de base logique n'est pas disponible dans le projet Step7. 04 = L'enregistrement des adresses de base dépasse la taille de mémoire maximale disponible. 05 = L'adresse de base logique utilisée pour la communication n'existe pas dans le bus interne ou n'est pas configurée. 06 = L'adresse de base logique doit pointer sur le début d'un slot Output (les slots partiels ne sont pas pris en charge). 07 = Les versions d'interface du matériel AP et du NCK ne sont pas compatibles. Appeler l'assistance téléphonique. 08 = Les capacités fonctionnelles de l'interface entre le matériel AP et le NCK ne sont pas cohérentes. Appeler l'assistance téléphonique. 09 = A plusieurs reprises, le matériel de l'AP n'était pas en mesure de fournir des données cohérentes, alléger les cycles OB1 ou du régulateur de position. 10, 11 = Problèmes internes de mémoire. Appeler l'assistance téléphonique. 12 = Le transfert des données de sortie est perturbé, les valeurs spécifiées par l'AP ne sont pas disponibles à temps pour être transférées vers le PROFIBUS interne. Appeler l'assistance téléphonique avec une description du contexte de l'erreur.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380110	PROFIBUS/PROFINET : Erreur %1 au niveau de l'adresse de base %2.
Paramètres :	%1 = code d'erreur %2 = Adresse de base logique
Description :	Erreur lors de la transmission cyclique de données via l'interface de transfert de périphérie sur le PROFIBUS/PROFINET externe.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.

Remède :	Codes d'erreur : 01 = Les versions d'interface du matériel de l'AP et du NCK ne sont pas compatibles. 02 = L'adresse de base logique a dépassé le nombre maximum de slots. 03 = L'enregistrement des adresses de base dépasse la taille de mémoire maximale 04, 05 = Problèmes internes de mémoire 06 = A plusieurs reprises dans le sens de entrée, le matériel de l'AP n'était pas en mesure de fournir des données cohérentes, alléger les cycles OB1 ou du régulateur de position. 07 = Erreur lors de l'initialisation de l'interface de transfert de périphérie
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380500 PROFIBUS/PROFINET : Entraînement %1 en défaut, Code %2, Valeur %3, Temps %4

Paramètres :	%1 = axe %2 = code de défaut de l'entraînement (P947/(945)/P824) %3 = valeur de défaut de l'entraînement (P949/P826) %4 = temps de défaut de l'entraînement (P948/P825)
Description :	Contenu de la pile de défaut de l'entraînement correspondant.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Code de défaut/valeur de défaut voir la documentation de l'entraînement.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

380501 PROFIBUS/PROFINET : défaut sur le bus, esclave/périphérique, DO_ID %1, code %2, valeur %3, heure %4

Paramètres :	%1 = 8 bits numéro bus 8 bits numéro esclave/périphérique 16 bits DO-ID %2 = Code d'erreur d'entraînement (P947) %3 = Valeur de défaut de l'entraînement (P949) %4 = Heure de défaut de l'entraînement (P948)
Description :	Contenu de la mémoire des défauts de l'esclave/périphérique correspondant.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Code de défaut/valeur de défaut voir la documentation de l'entraînement.
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

380502 PROFIBUS/PROFINET : bus %1, esclave/périphérique %2, configuration modifiée

Paramètres :	%1 = Numéro de bus %2 = Adresse esclave/périphérique
Description :	La configuration du bus PB a été modifiée. Causes : - Première mise en service - Un nouvel esclave/périphérique a été détecté sur le bus
Réaction :	Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Pour pouvoir utiliser le bus dans la nouvelle configuration, il est nécessaire de faire un redémarrage à chaud.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380503 PROFIBUS/PROFINET : bus %1, configuration modifiée

Paramètres :	%1 = Numéro de bus
Description :	Un nouveau SDB est disponible, avec une configuration modifiée. Les nouveaux paramétrages ne seront effectifs qu'au redémarrage du bus.

Réaction : Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Pour pouvoir utiliser le bus dans la nouvelle configuration, un redémarrage à chaud est nécessaire.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

Alarmes AP

400000 ARRÊT AP %1

Description : L'AP n'est pas en mode cyclique. Un déplacement n'est pas réalisable sur la machine.
 %1: 1 Ready (le programme utilisateur n'a pas été lancé)
 2 Break (le programme utilisateur a été suspendu)
 3 Error (une autre alarme AP est délivrée et l'AP s'est arrêté)

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : éliminer l'autre alarme de l'AP,
 mettre sur Arrêt AP dans le menu Démarrer
 ou tester le programme utilisateur.

Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

400001 Erreur système %2

Description : %1 : Numéro de type
 Cette alarme signale des états d'erreur interne et, en liaison avec le texte d'erreur délivré, renseigne sur la cause de l'erreur et sa localisation.

Réaction : Arrêt AP

Remède : Signaler cette erreur à Siemens en joignant le texte d'erreur.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400002 Erreur système %1

Description : %1 : Numéro de type
 Cette alarme signale des erreurs internes qui conjointement avec le numéro d'erreur délivré fournissent des informations sur la cause de l'erreur et sur l'endroit où elle s'est produite.

Réaction : Arrêt AP

Remède : Signaler cette erreur à Siemens en précisant le numéro de type.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400003 Erreur système, erreur de connexion au TCM

Description : Cette alarme signale une erreur de communication avec le TCM.

Réaction : Arrêt AP

Remède : Vérifier le raccordement au MCP

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

400004 Erreur code : %2 Réseau %1

Description : %1 : Numéro de réseau
 %2 : Code d'erreur interne, type de bloc
 Le programme utilisateur renferme une opération qui n'est pas supportée par la commande.
 Type 1 : Opérande incorrect
 Type 2 : Opération incorrecte
 Type 3 : Temporisation déjà utilisée (TON ou TONR)
 Type 4 : Programme utilisateur trop gros - débordement de la mémoire
 Type 5 : trop de repères de saut internes
 Type 6 : trop de repères de saut globaux
 Type 7 : trop de SBR
 Type 8 : Erreur de linker, références non résolues

Réaction : Arrêt AP

Remède : Modifier le programme utilisateur et le recharger.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400005 Arrêt AP dans le menu Démarrer

Description : Le programme utilisateur n'est pas exécuté.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Mettre la commande hors/sous tension.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400006 Perte des données rémanentes de l'AP

Description : Les causes possibles sont les suivantes :
 Action entreprise par l'opérateur (par ex. effacement général de l'AP, démarrage avec des valeurs par défaut)
 Action entreprise par l'opérateur : démarrer avec des données sauvegardées sans avoir sauvegardé les données au préalable
 Dépassement du temps de maintien

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Actualiser les données requises.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

400007 Erreur opérande : %3%2 Réseau %1

Description : %1 : Numéro de réseau
 %2 : Type de bloc, numéro de bloc
 %3 : Adresse de variable

Réaction : Arrêt AP

Remède : Il convient de vérifier dans le programme utilisateur si la zone d'adressage n'est pas violée, si le type de données est admis et s'il n'y a pas une erreur d'alignement pour la variable affichée.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400008 La version de l'utilitaire de programmation n'est pas compatible %1 %2

Description : %1 : Version de l'utilitaire de programmation
 Cette version n'est pas compatible avec la version de la commande.

Réaction : Arrêt AP

Remède : Compiler le programme utilisateur avec la version adéquate de l'utilitaire de programmation et le charger dans la commande.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400009 Dépassement du temps imparti aux calculs au niveau de l'AP : %2 Réseau %1

Description : %1 : N° de réseau
 %2 : Type de bloc
 Vérifier le programme utilisateur du réseau correspondant affiché.

Réaction : Arrêt AP

Remède : Modifier le programme utilisateur.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400010 Erreur arithmétique dans le programme utilisateur : Type %2 Réseau %1

Description : Vérifier le programme utilisateur dans le réseau indiqué.
 %1 N° du réseau, identifiant du bloc
 %2 = 1: Division par zéro, arithmétique à virgule fixe
 2: Arithmétique à virgule flottante

Réaction : Arrêt AP

Remède : Modifier le programme utilisateur.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400011 Dépassement du nombre admis de niveaux de sous-programmes : %2 Réseau %1

Description : %1 N° du réseau
 %2 Identifiant du bloc
 Vérifier le programme utilisateur dans le réseau utilisé.

Réaction : Arrêt AP

Remède : Modifier le programme utilisateur.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400012 Erreur d'adressage indirect : %2, réseau %1

Description : %1 N° du réseau
 %2 Identifiant du bloc
 Vérifier le programme utilisateur dans le réseau utilisé.

Réaction : Arrêt AP

Remède : Modifier le programme utilisateur.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400013 Le programme AP utilisateur est défectueux

Description : Le programme utilisateur AP est défectueux ou absent dans la commande.

Réaction : Arrêt AP

Remède : Recharger le programme utilisateur AP.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400014 PROFINET - IO, démarrage perturbé, type : %1

Description : %1: 1 Le serveur PROFINET - IO n'a pas démarré
 2 La version logicielle CN - AP n'est pas correcte
 3 Le nombre de slots par fonction est dépassé
 4 Le serveur PROFINET-IO n'est pas prêt

Réaction : Arrêt AP

Remède : Type 1 : Vérifier le matériel Profinet.
 Types 2 à 3 : Signaler l'erreur à Siemens.
 Type 4 : Vérifier ou remplacer le matériel PCU sur 828D ou vérifier le PM 11240.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400015 PROFINET - IO, E/S en défaut : adr. log. %1 Bus/Station : %2

Description : Le programme utilisateur AP utilise des adresses de périphériques qui n'existent pas.
 %1 Adresse E/S logique
 %2 N° de bus/N° de station
 Causes de l'erreur :
 Absence de tension sur les périphériques du bus
 Mauvais réglage de l'adresse de bus
 Connexion défectueuse du bus
 Le PM 11240 actif (configuration SDB) est mal réglé

Réaction : Arrêt AP

Remède : Eliminer l'erreur selon la cause.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400017 Gestion d'outils de l'AP : table manquante dans DB9900

Description : La gestion d'outils de l'AP ne trouve pas l'une des tables 9900, 9901 ou 9902.

Réaction : Arrêt AP

Remède : Créer la ou les tables manquantes.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400018 Gestion d'outils : Broche ou point de chargement invalide

Description : La gestion d'outils de l'AP ne connaît pas le numéro de broche indiqué ou le numéro du point de chargement indiqué.

Réaction : Arrêt AP

Remède : Indiquer le numéro correct

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400019 Planificateur de maintenance de l'AP : Erreur dans DB 9903 ou dans DB 9904

Description : Planificateur de maintenance de l'AP : Les DB 9903 et 9904 doivent être présents et de même longueur.

Réaction : Arrêt AP

Remède : Créer correctement le ou les blocs de données.

Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400020	Tâche de maintenance AP %1 : Les données initiales ne sont pas plausibles
Description :	Redéfinir les données initiales en fonction de la documentation. Causes de l'erreur : un nombre d'avertissements trop élevé pour la longueur de l'intervalle le premier avertissement est survenu trop tard le premier avertissement est survenu après écoulement de l'intervalle
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Entrer les données initiales correctes conformément à la documentation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
400021	Patienter jusqu'à ce que l'accès E/S devienne possible
Description :	L'accès E/S n'est pas encore possible actuellement.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
400022	La fonctionnalité de l'AP : %2 n'est pas autorisée.
Description :	Fonctionnalité de l'AP : %2 La fonctionnalité de l'AP indiquée ici n'est pas prise en charge.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	La fonctionnalité de l'AP indiquée ici ne doit pas être utilisée.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
400023	Problèmes arithmétiques dans programme utilisateur (opérations sur REAL) OB/SBR/INT %1 Réseau %2
Description :	Des problèmes sont apparus sur des valeurs REAL lors de l'exécution PLC-programme utilisateur. %1 N° bloc %2 N° réseau
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Vérifier la validité des valeurs des variables utilisées.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
400024	Mémoire à gestion dynamique remplie, zone %1
Description :	Dépassement mémoire dans la zone correspondant à l'identificateur de zone mémoire %1 = 1xx: RAM dynamique, xx indique la classe de RAM interne %1 = 2: MMF (projet utilisateur) %1 = 3: RAM sauvegardée %1 = 4: RAM AWP
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	%1 = 1xx: erreur interne due à un trop grand nombre de demande de communication %1 > 1: projet utilisateur trop gros ou trop d'opérations
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.
400025	PLC-Ctrl-Energy: erreur dans DB 9906
Description :	PLC-Ctrl-Energy: DB 9906 a été effacé.

Réaction : Arrêt AP
Remède : Le DB 9906 de la programmingtool library doit être intégré au projet.
Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400026 Alarme temps de cycle AP, temps de cycle %1

Description : Le temps de cycle AP a dépassé le seuil d'alarme
 %1 = xxxx : durée du cycle AP précédent en µs
Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Projet utilisateur presque trop grand ou trop d'opérations ou trop de boucles
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

400027 Erreur temps de cycle AP, temps de cycle %1

Description : Le temps de cycle AP a dépassé la valeur maximale
 %1 = xxxx : durée du cycle AP précédent en µs
Réaction : Arrêt AP
Remède : Projet utilisateur trop grand ou trop d'opérations ou trop de boucles
Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400028 L'option 32000 LadderSteps nécessite un matériel PPU2xx.3 ou plus

Description : L'option AP 32000 LadderSteps ne peut pas être réalisée sur ce matériel
 L'option doit être désactivée
Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : L'option AP ne peut pas être réalisée dans cette variante du produit
Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

400029 Avertissement code %2 dans le réseau %1

Description : Trop de branchements dans le réseau
 %1 : Numéro de réseau
 %2 : Code d'erreur 13, type de bloc
Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Le réseau a trop de branchements, distribuer plutôt la logique sur plusieurs réseaux
Poursuite du programme : L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

400030 Erreur système, tableau de commande machine USB non adapté

Description : Le tableau de commande machine USB raccordé n'est pas adapté à cette CNC.
Réaction : Arrêt AP
Remède : Changer le TCM USB.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

400031 Erreur système, le projet n'est pas compatible avec NCK

Description : Ce projet n'est pas validé pour cette machine.
Réaction : Arrêt AP
Remède : Charger le projet d'origine.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

400032 Erreur système, le projet n'est pas exécutable sur cette version AP

Description : Le projet contient des instructions qui ne sont pas connues dans cette version AP.

Réaction : Arrêt AP

Remède : Charger le projet d'origine.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

400033 Nombre d'instructions dépassé : %2 réseau %1

Description : Nombre admissible d'instructions dépassé

%1 : Numéro de réseau

%2 : Nombre d'instructions actuel, bloc

Réaction : Arrêt AP

Remède : Le projet utilisateur contient trop d'instructions, raccourcir le programme utilisateur ou activer l'option Nombre d'instructions

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

Réactions du système

9.1 Réactions du système aux alarmes SINUMERIK

Réaction	Effet
Réorganiser également le bloc de correction	La fonction de préparation des blocs a détecté des erreurs qui peuvent être corrigées en modifiant le programme. Une réorganisation est effectuée après modification du programme.
Bloc de correction	La fonction de préparation des blocs a détecté des erreurs qui peuvent être corrigées en modifiant le programme.
La CN commute en mode de fonctionnement en poursuite.	Les axes sont asservis.
Arrêt de l'interpréteur	L'exécution du programme est abandonnée une fois que tous les blocs préparés (tampon IPO) ont été traités.
Réaction locale à l'alarme	Une réaction locale à l'alarme a lieu. Il est possible de réaliser, dans le code du programme, ses propres actions qui seront testées par cette réaction. Ainsi, une concaténation de bloc par ex. sera interrompue dans le pré-traitement des blocs si une alarme de cycle de compilation apparaît avec cette réaction.
Aucune réaction à l'alarme	Il n'y a pas de réaction à l'alarme.
CN non opérationnelle.	CN prête n'est pas activé : Freinage rapide actif (c.-à-d. avec courant de freinage maximum) de tous les entraînements. Suppression du déblocage des régulateurs de tous les axes CN. Ouverture du contact relais CN prête.
GMFC non opérationnel.	GMFC prêt n'est pas activé : freinage rapide actif (c.-à-d. avec courant de freinage maximum) de tous les entraînements de ce GMFC. Le déblocage des régulateurs des axes CN concernés est supprimé.
Canal non opérationnel.	Canal prêt n'est pas activé : freinage rapide actif (c.-à-d. avec courant de freinage maximum) de tous les entraînements de ce canal. Le déblocage des régulateurs des axes CN concernés est supprimé.
Blocage de Départ CN dans ce canal.	Il n'est pas possible de démarrer de programme dans ce canal.
Référencer à nouveau les axes de ce canal	Les axes de ce canal doivent être référencés à nouveau.
Les signaux d'interface sont mis à "1".	Mise à 1 d'une alarme signal d'interface VDI.
Visualisation d'alarme	L'alarme est affichée sur le pupitre opérateur.
Arrêt CN en cas d'alarme	Tous les axes de canal sont immobilisés par arrêt avec rampe.
En cas d'alarme, arrêt CN en fin de bloc	La CN s'arrête lorsque la fin d'un bloc est atteinte.
Réaction d'alarme en mode automatique.	L'alarme s'affiche uniquement si le bit 0 du paramètre machine MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK est mis à 1. La réaction n'est activée que lorsqu'une alarme est affichée en mode de fonctionnement automatique, sans commande manuelle d'un utilisateur.

Réaction	Effet
Affichage d'alarmes	L'alarme s'affiche si le bit 1 du paramètre machine MD11411 \$MN_ENA-BLE_ALARM_MASK est mis à 1. Cet affichage d'alarme est utilisé pour les alarmes devant être ignorées en temps normal.
GMFC non opérationnel, prend effet également sur les axes individuels	Le signal CN prête est supprimé dans tous les GMFC. Ainsi la réaction correspond à un "CN non opérationnelle" à la différence près suivante : Le signal "CN prête" n'est pas supprimé et le bit VDI correspondant, par ex. arrêt d'urgence, n'est pas activé.
Toutes les réactions d'alarme spécifiques au canal retardées en cas d'alarme, d'affichage d'alarme.	Toutes les réactions sont mises en mémoire tampon par les alarmes entrantes de manière spécifique au canal et sont ainsi inactives. Les alarmes s'affichent sur le pupitre opérateur. Les réactions du GMFC et de la CN sont relayées. Les réactions d'alarme retardées deviennent actives lorsque la réaction est supprimée par l'activation d'un code interne à la CN ou par la réaction d'alarme configurée "Réaction d'alarme non retardée".
Toutes les réactions d'alarme sont retardées d'un cycle IPO en cas d'alarme	Toutes les réactions aux alarmes sont retardées d'un cycle lorsqu'une alarme est transmise. Cette fonctionnalité est nécessaire dans le cadre du développement de ESR.
Réaction d'alarme non retardée	Annulation de l'état de "Toutes les réactions d'alarme spécifiques au canal retardées en cas d'alarme, d'affichage d'alarme."
Blocage de Départ CN dans ce canal, les départs ASUP sont autorisés, le cas échéant.	Il n'est pas possible de démarrer de programme dans ce canal. Les ASUP sont autorisés, le cas échéant.

9.2 Critères d'annulation des alarmes

Critères de suppression	Effet
Supprimer l'alarme avec la touche de suppression ou Départ CN.	Pour annuler l'alarme dans n'importe quel canal, appuyer sur la touche <ALARM CANCEL>. L'alarme est supprimée également lorsqu'on appuie sur la touche <CYCLE START> ou <RESET>.
L'alarme affichée disparaît avec la cause de l'alarme. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.	Alarme à suppression automatique. L'alarme n'est pas annulée par une manipulation de l'opérateur, mais de manière explicite par l'activation d'un code interne à la CN.
Annuler l'alarme avec la touche Départ CN ou RESET, puis poursuivre le programme.	En appuyant sur la touche <CYCLE START>, l'alarme est annulée dans le canal où elle s'est déclenchée. L'alarme peut également être annulée en appuyant sur la touche <RESET>.
Mettre la commande HORS TENSION puis SOUS TENSION.	L'alarme est supprimée par la mise hors tension puis remise sous tension de la commande.
Annuler l'alarme avec la touche RESET. Redémarrer le programme pièce.	En appuyant sur la touche <RESET>, l'alarme est annulée dans le canal où elle s'est déclenchée. Ensuite, redémarrer le programme pièce.
Annuler cette alarme GMFC dans tous les canaux au moyen de la touche RESET. Redémarrer le programme pièce.	En appuyant sur la touche <RESET>, l'alarme GMFC est annulée dans le canal où elle s'est déclenchée. Ensuite, redémarrer le programme pièce.
Annuler l'alarme dans tous les canaux au moyen de la touche RESET. Redémarrer le programme pièce.	Pour annuler l'alarme dans les canaux, appuyer sur la touche <RESET>. Ensuite, redémarrer le programme pièce.

9.3 Réactions du système aux alarmes SINAMICS

Les réactions aux défauts utilisées et leurs significations sont décrites ci-après :

Désignation	AUCUNE
Réaction	Aucune
Description	Aucune réaction lors de l'apparition du défaut.

Désignation	ARRET1
Réaction	Freinage suivant la rampe de descente du générateur de rampe, puis suppression des impulsions.
Description	Régulation de vitesse (p1300 = 20, 21) • L'entraînement reçoit immédiatement la consigne $n_{csg} = 0$ et est freiné en suivant la rampe de descente du générateur de rampe (p1121). • Après détection de l'immobilisation, le frein à l'arrêt éventuellement paramétré est serré (p1215). Une fois le temps de serrage (p1217) écoulé, les impulsions seront supprimées. L'immobilisation est détectée lorsque la mesure de vitesse passe en dessous du seuil de vitesse (p1226) ou à l'écoulement du délai de timeout (p1227) qui démarre au moment où la consigne de vitesse est inférieure ou égale au seuil de vitesse (p1226). Régulation de couple (p1300 = 23) • Pour la régulation de couple : Réaction comme pour ARRET2. • Ce qui suit vaut dans le cas d'une commutation en mode régulation de couple (activée via p1501) : il n'existe aucune réaction de freinage spécifique. Lorsque la mesure de vitesse passe en dessous du seuil de vitesse (p1226), ou après écoulement de la temporisation (p1227), le frein à l'arrêt du moteur éventuellement paramétré est serré. Une fois le temps de serrage (p1217) écoulé, les impulsions seront supprimées.

Désignation	ARRET1_TEMPORISE
Réaction	Comme ARRET1 mais temporisé.
Description	Les défauts avec cette réaction au défaut ne prennent effet qu'après écoulement de la temporisation réglée dans p3136. Le temps restant avant ARRET1 est indiqué dans r3137.

Désignation	ARRET2
Réaction	Blocage interne/externe des impulsions
Description	Régulation de vitesse et régulation de couple • Suppression immédiate des impulsions, l'entraînement s'immobilise par ralentissement naturel. • Le frein à l'arrêt du moteur éventuellement paramétré est serré immédiatement. • Le blocage d'enclenchement est activé.

Désignation	ARRET3
Réaction	Freinage suivant la rampe de descente ARRET3, puis suppression des impulsions.
Description	Régulation de vitesse (p1300 = 20, 21) • L'entraînement reçoit immédiatement la consigne $n_{csg} = 0$ et est freiné en suivant la rampe de descente ARRET3 (p1135). • Le frein à l'arrêt du moteur, s'il est paramétré, est serré après détection de l'état d'immobilisation. A la fin du temps de serrage (p1217), les impulsions seront supprimées. L'immobilisation est détectée lorsque la mesure de vitesse passe en dessous du seuil de vitesse (p1226) ou à l'écoulement du délai de timeout (p1227) démarré au moment où la consigne de vitesse $\leq$ seuil de vitesse (p1226). • Le blocage d'enclenchement est activé. Régulation de couple (p1300 = 23) • Commutation en mode régulation de vitesse et d'autres réactions comme décrit pour le mode régulation de vitesse.

Désignation	STOP2
Réaction	$n_{csg} = 0$
Description	• L'entraînement reçoit immédiatement la consigne $n_{csg} = 0$ et est freiné en suivant la rampe de descente ARRET3 (p1135). • L'entraînement reste en régulation de vitesse.

Désignation	IASC/DCBRK
Réaction	-
Description	• Dans le cas d'un moteur synchrone : Si un défaut survient avec cette réaction, un court-circuit d'induit interne est déclenché. Les conditions relatives à p1231 = 4 doivent être respectées. • Dans le cas d'un moteur asynchrone : Si un défaut survient avec cette réaction, un freinage par injection de courant continu est déclenché. Le freinage par injection de courant continu doit avoir été mis en service (p1232, p1233, p1234).

Désignation	CAPTEUR
Réaction	Blocage interne/externe des impulsions (p0491)
Description	La réaction au défaut CAPTEUR agit en fonction du réglage dans p0491. Réglage d'usine : p0491 = 0 --> un défaut capteur entraîne un ARRET2

Acquitter les défauts

Indique l'acquittement standard du défaut après l'élimination de sa cause.

Désignation	POWER ON
Description	Le défaut est acquitté par un POWER ON (mise hors/sous tension du groupe d'entraînement). Remarque : Si la cause du défaut n'est toujours pas éliminée, celui-ci réapparaît immédiatement après le démarrage.

Désignation	IMMEDIAT
Description	Les défauts peuvent être acquittés sur un seul objet entraînement ou sur tous les objets entraînement de l'une des manières suivantes : • Acquitter en activant un paramètre : – p3981 = 0 → 1 • Acquitter via les entrées binecteurs : – p2103 BI : 1. acquittement des défauts – p2104 BI : 2. acquittement des défauts – p2105 BI : 3. acquittement des défauts • Acquitter tous les défauts – p2102 BI : Acquitter tous les défauts Remarque : Ces défauts peuvent également être acquittés à l'aide d'un POWER ON. Si la cause du défaut persiste, le défaut ne sera pas supprimé après l'acquittement. Défauts de Safety Integrated En cas de défauts de ce type, la fonction "STO : Safe Torque Off" (suppression sûre du couple) doit être désactivée avant l'acquittement.

Désignation	BLOPAGE DES IMPULSIONS
Description	Le défaut ne peut être acquitté qu'à l'état "blocage des impulsions" (r0899.11 = 0). Les mêmes possibilités d'acquittement sont alors offertes que celles décrites sous Acquittement IMMEDIAT.

Renvoi aux paramètres SINAMICS

Certaines alarmes renvoient à un paramètre SINAMICS dans les champs "Cause" et "Remède".

Le numéro de paramètre se compose d'un préfixe "p" ou "r", d'un numéro à 4 chiffres (xxxx) et optionnellement d'un indice, par ex. p0918[0...3].

Bibliographie

Une description détaillée des paramètres SINAMICS figure dans le document suivant :

Tables de paramètres SINUMERIK 828D, SINAMICS S120 Description des paramètres

Annexe

A.1 Liste des abréviations

Abréviation	Origine de l'abréviation	Signification
ADI4	Analog Drive Interface for 4 Axis : interface de commande analogique pour 4 axes	
AC	Adaptive Control : commande adaptative	
ALM	Active Line Module	Module d'alimentation pour entraînements
AS	Système d'automatisation	
ASCII	American Standard Code for Information Interchange	Code standard américain pour l'échange d'informations
ASIC	Application Specific Integrated Circuit (circuit intégré spécifique)	Circuit utilisateur
ASUP	Sous-programme asynchrone	
AUTO		Mode de fonctionnement "Automatic" :
AUXFU	Auxiliary Function	Fonctions auxiliaires
LIST	Liste d'instructions	
BA	Mode de fonctionnement	
GMFC	Groupe à mode de fonctionnement commun	
BERO	Détecteur de proximité inductif à oscillateur	
BI	Binector Input : entrée binecteur	
MCC	Mini-console de commande	
FCOM	Combinaison de fonctions par interconnexion logicielle	Technique de câblage des entraînements
BIN	Binary Files	(fichiers binaires)
BIOS	Basic Input Output System	
SCB	Système de coordonnées de base	
BO	Binector Output : sortie binecteur	
OPI	Interface du tableau de commande	
CAO	Conception Assistée par Ordinateur	
FAO	Fabrication assistée par ordinateur	
CC	Compile Cycle :	cycles de compilation
CI	Connector Input : entrée connecteur	
Carte CF	carte Compact Flash	
CNC	Computerized Numerical Control.	commande numérique par ordinateur
CO	Connector Output : sortie connecteur	
Carte COMM	Carte de communication CB	
CP	Communication Processor : processeur de communication	
CPU	Central Processing Unit	unité centrale de traitement
CR	Carriage Return : retour chariot	

A.1 Liste des abréviations

Abréviation	Origine de l'abréviation	Signification
CRC	Cyclic Redundancy Check	Contrôle de redondance cyclique
CRT	Cathode Ray Tube	tube cathodique
CSB	Central Service Board	carte AP
CTS	Clear To Send	signalisation de l'état Prêt à l'émission (PAE) des interfaces série
CUTCOM	Cutter radius compensation :	Correction de rayon de l'outil
DB	Bloc de données	Bloc de données dans l'AP
DBB	Octet de bloc de données	Octet de données dans l'AP
DBW	Mot de bloc de données	Mot de données dans l'AP
DBX	Bit de bloc de données	Bit de données dans l'AP
DDE	Dynamic Data Exchange	Echange de données dynamique
DDS	Drive Data Set	jeu de paramètres d'entraînement
DIN	Deutsche Industrie Norm (Norme industrielle allemande)	
DIR	Directory	Répertoire
DLL	Dynamic Link Library : bibliothèque de liens dynamiques	
DO	Drive Object	Objet entraînement
DPM	Dual Port Memory	
DRAM	Dynamic Random Access Memory	Bloc de mémoire dynamique
DRF	Differential Resolver function :	Fonction de résolveur différentiel (manivelle électronique)
DRIVE-CLiQ	Drive Component Link with IQ	
DRY	Dry Run	Avance de marche d'essai
DSB	Decoding Single Block	décodage bloc par bloc
DSC	Dynamic Servo Control / Dynamic Stiffness Control	
DSR	Data Send Ready	signalisation de l'état Prêt au fonctionnement des interfaces série
DW	Mot de données	
DWORD	Double mot (soit 32 bits)	
E	Entrée	
E/S	Entrée/sortie	
ENC	Encoder	codeur de valeurs réelles
EPROM	Erasable Programmable Read Only Memory	Mémoire morte programmable pouvant être effacée
ePS Network Services		Services de télémaintenance de machines via Internet
EQN		Désignation de type d'un codeur absolu avec 2048 signaux sinusoïdaux par tour
ESR	Arrêt étendu et retrait	
ETC	Touche etc.	extension des touches logicielles dans le même menu
FB	Bloc fonctionnel	
FBS	Ecran plat	
FC	Function Call	bloc fonctionnel dans l'AP

Abréviation	Origine de l'abréviation	Signification
FEPROM	Flash EPROM	mémoire Flash (non volatile)
FIFO	First In - First Out	Procédure de mémorisation et d'appel des données dans une mémoire
IPOF	Interpolateur fin	
FM	Module de fonction	
FM-NC	Computerized Numerical Control	Unité de commande numérique
FPU	Floating Point Unit (unité à virgule flottante)	module à virgule flottante
FRA	Bloc de frame	
FRAME	Enregistrement	Changement de système de coordonnées comportant décalage d'origine, rotation, changement d'échelle, fonction miroir
CRF	Correction rayon de fraise	
FST	Feed Stop	arrêt avance
FUP	Plan des fonctions (méthode de programmation pour AP)	
FW	Firmware	
GC	Global Control	PROFIBUS : télégramme de diffusion PROFIBUS
GD	Données globales (global data)	
GEO	Géométrie, par ex. axe géométrique	
PB	Programme de base	
GS	Rapport de transmission	
GUD	Global User Data : données globales utilisateur	Données utilisateur globales
HD	Disque dur	Disque dur
HEX	Abréviation pour nombre hexadécimal	
HiFu	Fonction auxiliaire	
IHM	Interface Homme-Machine	interface utilisateur SINUMERIK
EBR	Entraînement de la broche principale	
HT	Pupitre de commande portable	(Handheld Terminal)
HW	Matériel	
MS	Mise en service	
IF	Débloccage impulsion du module d'entraînement	
IC (GD)	Communication implicite (données globales)	
CIVA	Interpolative Compensation	Compensation avec interpolation
IM	Interface module	module de couplage
INC	Incrément	Déplacement en manuel incrémental
INI	Initializing Data	Données d'initialisation
IGBT	Insulated Gate Bipolar Transistor	
IPO	Interpolateur	
ISO	International Standardization Organization	Organisation internationale de normalisation
JOG	Mode de fonctionnement "Jog"	
KD	Rotation du système de coordonnées	
KDV	Comparaison croisée des données	Comparaison croisée des données entre la CN et l'AP
K _v	Gain de boucle	Facteur de gain de la régulation
CONT	Schéma à contacts	Méthode de programmation pour AP

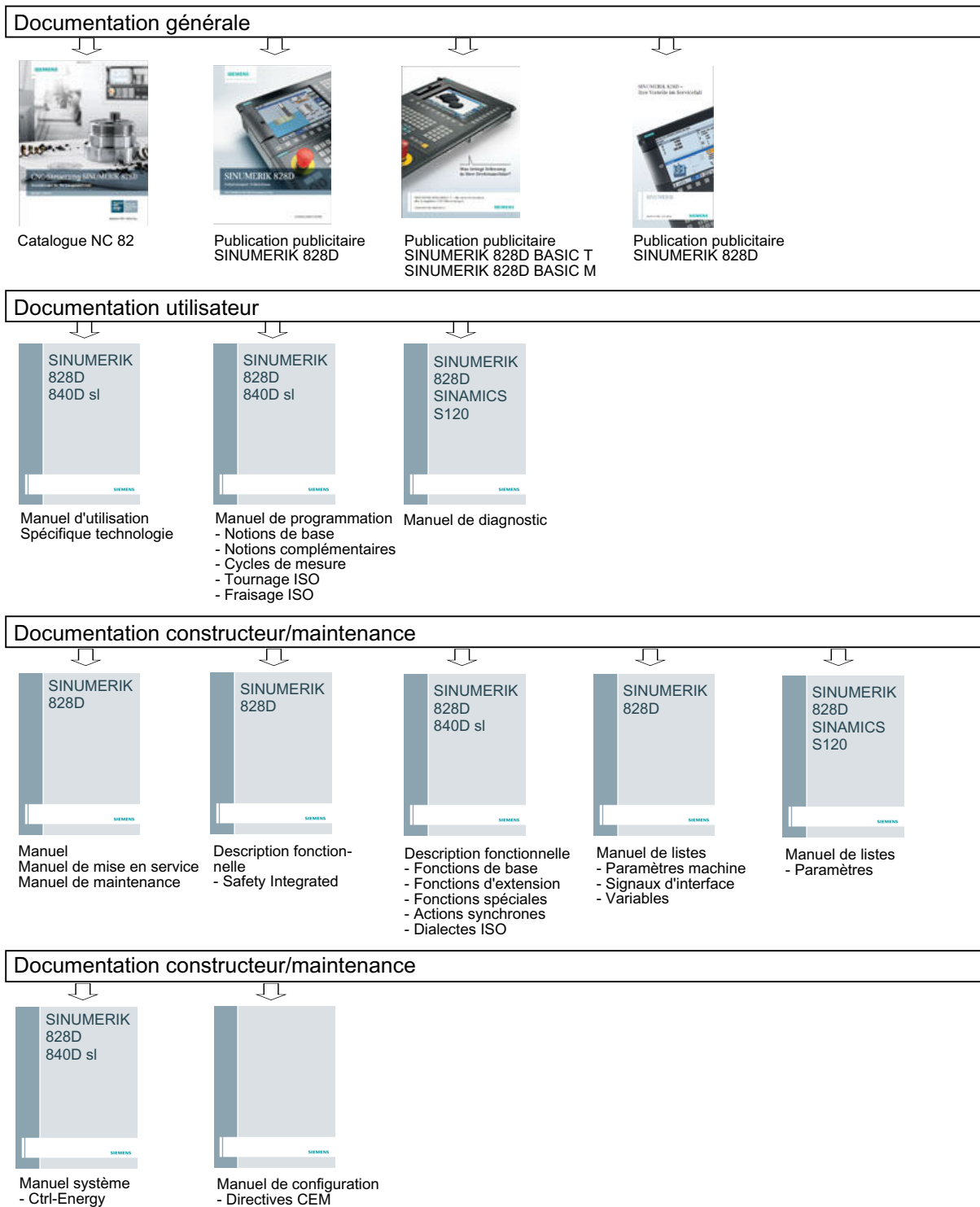
A.1 Liste des abréviations

Abréviation	Origine de l'abréviation	Signification
LCD	Liquid Crystal Display	affichage à cristaux liquides
DEL	Light Emitting Diode	Diode électroluminescente
LF	Line Feed	
LMS		
LSB	Least Significant Bit	Bit de poids le plus faible
LUD	Local User Data : données locales utilisateur	Données utilisateur
MAC	Media Access Control : contrôle d'accès au support	
MAIN	Main program	Programme principal (OB1, AP)
Mo	Mégaoctet	
MCI	Motion Control Interface : interface de pilotage des déplacements	
MCIS	Motion Control Information System	
MCP	Machine Control Panel	Tableau de commande machine
PM	Paramètres machine	
MDA	Mode "Manual Data Automatic"	introduction manuelle des données
SCM	Système de coordonnées machine	
MPF	Fichier de programme principal	Programme principal (programme pièce CN)
MPI	Multi Point Interface	interface multipoint
TCM	Tableau de commande machine	
CN	Commande numérique	(anglais : NC – Numerical Control)
NCK	Numerical control kernel	Unité centrale de la commande numérique
NCU	Numerical Control Unit	Unité matérielle de la CN
SI	Interfaces	Signal d'interface
DO	Décalage d'origine	
NX	Numerical Extension :	module d'extension d'axe
OB	Bloc d'organisation dans l'AP	
OEM	Original Equipment Manufacturer	
OP	Tableau de commande	Tableau de commande
OPI	Operators Panel Interface	coupleur de tableau de commande
OSI	Open Systems Interconnection	normalisation de la communication entre ordinateurs
OPT	Options	Options
MIS	Mémoire image des sorties	
MIE	Mémoire image des entrées	
Bus P	Bus de périphérie	
PC	Personal Computer	
PCMCIA	Personal Computer Memory Card International Association	Association de normalisation de cartes mémoire enfichables, standard
PCU	Programmable Control Unit	
PI	Instance de programme	
PG	Console de programmation	
AP	Programmable Logic Control	Automate programmable
PN	PROFINET	

Abréviation	Origine de l'abréviation	Signification
PO	POWER ON	
POE	Unité d'organisation du programme	Unité du programme utilisateur AP
PPU	Panel Processing Unit	Commande sur la base d'un pupitre
PTP	Point to Point	Point à point
PZD	Paramètres de processus pour les entraînements	
QEC	Quadrant Error Compensation	Compensation des défauts aux transitions entre quadrants
QFK	Compensation des défauts aux transitions entre quadrants	
RAM	Random Access Memory	mémoire de programmes accessible en lecture et en écriture
REF POINT		"Accostage du point de référence" dans le mode de fonctionnement JOG
REPOS		"Repositionnement" dans le mode de fonctionnement JOG
RPA	R-Parameter Active	Zone de mémoire de la CN pour numéros de paramètres R
RPY	Roll Pitch Yaw	type de rotation d'un système de coordonnées
RTC	Real Time Clock	Horloge temps réel
RTS	Request To Send	signalisation de commande d'interfaces de données série, demande d'émission
SBL	Single Block	Bloc par bloc
SBR	Sous-routine	Sous-programme (AP)
SBT	Essai de freinage sûr	
SCC	Safety Control Channel	
SD	Données de réglage	
SDB	Bloc de données système	
SEA	Setting Data Active	identificateur (type de fichier) pour données de réglage
SERUPRO	Search Run by Program Test :	recherche en mode test du programme
SFC	System Function Call : appel de fonction système	
F-DI	Failsafe Digital Input : entrée TOR de sécurité	
F-DO	Failsafe Digital Output : sortie TOR de sécurité	
STO	Safe Torque Off : suppression sûre du couple	
SIC	Safety Info Channel	
TL	Touche logicielle	
SKP	Skip	Saut de bloc optionnel
SLM	Smart Line Module	
SM	moteur pas à pas	
SPF	Subprogram file	Sous-programme (CN)
SPL	Logique programmable sûre	
AP	Automate programmable	
SRAM	Static Random Access Memory	Bloc de mémoire statique

Abréviation	Origine de l'abréviation	Signification
CRP	Correction de rayon de plaquette	
CEPV	Compensation d'erreur de pas de vis de transmission	
SSI	Serial Synchron Interface	interface série synchrone
STW	Mot de commande	
VCM	Vitesse circonférentielle de meule	
SW	Logiciel	
SYF	System Files	fichiers système
SYNACT	SYNACT Synchronized Action	action synchrone
TB	Terminal Board (SINAMICS)	
TEA	Testing Data Active	identificateur de paramètres machine
TCP	Tool Center Point :	pointe d'outil
TCU	Thin Client Unit	
TEA	Testing Data Active :	identificateur de paramètres machine
TM	Terminal Module (SINAMICS)	
TO	Tool Offset	Correction d'outil
TOA	Tool Offset Active	identificateur (type de fichier) pour corrections d'outil
TRANSMIT	Transform Milling into Turning	conversion de coordonnées pour fraisage sur tour
TTL	Logique transistor-transistor	Type d'interface
UFR	User Frame	Décalage d'origine
SP	Sous-programme	
USB	Universal Serial Bus : bus série universel	
USV	Alimentation sans interruption (ASI)	
VDI		Interface de communication interne entre CN et AP
EAV	Entraînement d'avance	
VPM	Voltage Protection Module	
VSM	Voltage Sensing Module	
WAB		Fonction d'accostage et de retrait en douceur
SCP	Système de coordonnées pièce	
WKZ	Outil	
WLK	Correction de longueur d'outil	
WPD	Work Piece Directory :	répertoire pièce
Out.	Outil	
WZV	Gestion des outils	
WZW	Changement d'outil	
ZWS		Emplacement mémoire tampon
ZOA	Zero Offset Active	identificateur (type de fichier) pour données de décalage d'origine
ZSW	Zustandswort : mot d'état (de l'entraînement)	

A.2 Vue d'ensemble de la documentation



Index

A

Alarme

10203, 86
10204, 87
10208, 87
10209, 88
10225, 88
10226, 88
10299, 88
10600, 89
10601, 89
10604, 89
10605, 90
10610, 90
10620, 90
10621, 91
10625, 91
10630, 92
10631, 92
10632, 92
10633, 93
10634, 93
10635, 93
10636, 93
10637, 94
10650, 94
10651, 94
10652, 95
10653, 95
10654, 96
10655, 96
10656, 96
10657, 97
10658, 97
10700, 97
10701, 98
10702, 98
10703, 98
10704, 99
10706, 99
10707, 99
10720, 99
10721, 100
10722, 100
10723, 101
10730, 102
10731, 102

10732, 102
10733, 103
10735, 103
10736, 104
10740, 104
10741, 104
10742, 105
10743, 105
10744, 105
10745, 106
10746, 106
10747, 106
10748, 107
10750, 107
10751, 107
10752, 108
10753, 108
10754, 109
10755, 109
10756, 109
10757, 110
10758, 110
10760, 111
10761, 111
10762, 111
10763, 112
10764, 112
10765, 112
10771, 113
10776, 113
10777, 113
10778, 114
10780, 114
10784, 114
10790, 115
10791, 115
10792, 115
10793, 116
10794, 116
10795, 116
10800, 117
10805, 117
10810, 117
10820, 118
10860, 118
10861, 119
10862, 119
10865, 119
10866, 120

10870, 120	12150, 134
10880, 121	12160, 134
10881, 121	12161, 135
10882, 121	12162, 135
10883, 122	12163, 137
10890, 122	12164, 137
10891, 122	12170, 137
10900, 122	12180, 138
10910, 123	12185, 138
10911, 123	12190, 138
10912, 123	12200, 139
10913, 124	12205, 139
10914, 124	12210, 139
10915, 124	12220, 140
10916, 125	12230, 140
10917, 125	12260, 140
10930, 125	12261, 141
10931, 126	12270, 141
10932, 126	12280, 142
10933, 126	12290, 142
10934, 126	12300, 142
10950, 127	12310, 143
10960, 127	12320, 144
10961, 127	12330, 144
10962, 128	12340, 145
10963, 128	12350, 145
10980, 128	12360, 145
10982, 129	12370, 146
12000, 129	12380, 146
12010, 129	12390, 147
12020, 129	12400, 147
120200, 577	12410, 148
12040, 130	12420, 148
120400, 577	12430, 148
120401, 577	12440, 148
120402, 577	12450, 149
120403, 578	12460, 149
120404, 578	12470, 150
120405, 578	12475, 150
120406, 579	12480, 151
120407, 579	12481, 151
120408, 579	12490, 151
12050, 130	12495, 152
12060, 131	12500, 152
12070, 131	12510, 153
12080, 131	12520, 153
12090, 132	12530, 153
12100, 132	12540, 154
12110, 132	12550, 154
12120, 133	12551, 155
12130, 133	12552, 155
12140, 133	12553, 155

12554, 156	14021, 172
12555, 156	14022, 173
12556, 156	14024, 173
12560, 157	14025, 173
12573, 157	14026, 174
12586, 157	14027, 174
12587, 158	14028, 174
12588, 158	14030, 174
12589, 159	14040, 175
12590, 159	14045, 175
12600, 159	14048, 176
12610, 160	14050, 176
12620, 160	14051, 176
12630, 160	14055, 176
12640, 160	14060, 177
12641, 161	14065, 177
12650, 161	14066, 177
12660, 161	14070, 178
12661, 162	14080, 179
12700, 162	14082, 179
12701, 162	14085, 179
12710, 162	14088, 180
12712, 163	14091, 180
12720, 163	14092, 181
12722, 163	14093, 181
12724, 164	14094, 181
12726, 164	14095, 182
12728, 164	14096, 182
12730, 164	14097, 183
12740, 165	14098, 183
12750, 165	14099, 183
12755, 165	14101, 184
12770, 166	14102, 184
14000, 166	14103, 184
14001, 166	14104, 185
14004, 167	14106, 186
14005, 167	14107, 186
14006, 167	14108, 186
14007, 168	14109, 187
14008, 168	14110, 187
14009, 168	14111, 187
14010, 168	14112, 188
14011, 169	14115, 188
14012, 169	14116, 188
14013, 170	14117, 189
14014, 170	14118, 189
14015, 170	14119, 189
14016, 171	14120, 189
14017, 171	14121, 190
14018, 172	14122, 190
14019, 172	14123, 190
14020, 172	14124, 191

14125, 191	14300, 207
14126, 191	14320, 208
14127, 191	14400, 208
14128, 192	14401, 209
14129, 192	14402, 209
14130, 192	14403, 210
14131, 192	14404, 210
14132, 193	14410, 211
14133, 193	14411, 211
14134, 193	14412, 211
14136, 194	14413, 211
14137, 194	14414, 212
14138, 194	14415, 212
14139, 194	14420, 212
14140, 195	14430, 213
14144, 195	14432, 213
14146, 195	14434, 213
14147, 195	14500, 213
14148, 196	14510, 214
14150, 196	14520, 214
14151, 196	14530, 214
14152, 196	14540, 215
14153, 197	14541, 215
14154, 197	14542, 215
14155, 198	14543, 216
14156, 198	14544, 216
14157, 198	14545, 216
14158, 198	14546, 217
14159, 199	14547, 217
14160, 199	14548, 217
14162, 199	14549, 218
14165, 200	14550, 218
14166, 201	14551, 219
14170, 201	14600, 219
14180, 201	14601, 219
14181, 202	14602, 219
14182, 202	14603, 220
14183, 202	14610, 220
14184, 203	14615, 220
14185, 203	14620, 221
14186, 203	14621, 221
14196, 204	14622, 222
14197, 204	14623, 222
14198, 205	14624, 222
14199, 205	14625, 222
14200, 205	14650, 222
14210, 206	14660, 223
14250, 206	14700, 223
14260, 206	14701, 224
14270, 207	14710, 224
14280, 207	14711, 225
14290, 207	14712, 225

14750, 226	150400, 582
14751, 227	150401, 582
14752, 227	150402, 583
14753, 227	150403, 583
14754, 228	150404, 583
14756, 228	150410, 583
14757, 228	15100, 238
14758, 228	15110, 238
14759, 229	15120, 238
14760, 229	15122, 239
14761, 229	15150, 239
14762, 230	15160, 240
14769, 230	15165, 240
14770, 230	15166, 241
14780, 231	15170, 241
14781, 231	15171, 241
14782, 232	15172, 242
14783, 232	15173, 242
14784, 232	15175, 242
14790, 233	15176, 242
14800, 233	15177, 243
14810, 233	15179, 243
14811, 233	15180, 243
14812, 234	15182, 244
14815, 234	15185, 244
14820, 234	15186, 244
14824, 235	15187, 245
14840, 235	15188, 245
14850, 235	15189, 245
14860, 235	15190, 245
14861, 236	15300, 246
14862, 236	15310, 246
14863, 236	15320, 246
14900, 236	15330, 246
14910, 237	15340, 247
14920, 237	15350, 247
150000, 579	15360, 247
150001, 579	15370, 247
150002, 580	15380, 247
150003, 580	15395, 248
150004, 580	15400, 248
150005, 580	15410, 248
150100, 580	15420, 249
150201, 580	15450, 249
150202, 581	15460, 249
150204, 581	15500, 250
150205, 581	15700, 250
150206, 582	15701, 250
150207, 582	15800, 250
15030, 237	15810, 251
150300, 582	15900, 251
150301, 582	15910, 251

15950, 252	16689, 268
15960, 252	16690, 269
16000, 252	16691, 269
16005, 253	16692, 269
16010, 253	16694, 269
16015, 253	16695, 270
16016, 253	16696, 270
16017, 254	16697, 270
16020, 255	16698, 271
16025, 255	16699, 271
16100, 255	16700, 271
16105, 256	16701, 272
16111, 256	16715, 272
16112, 256	16720, 272
16120, 257	16730, 272
16130, 257	16735, 273
16140, 257	16740, 273
16150, 257	16746, 274
16200, 258	16747, 274
16300, 258	16748, 274
16400, 258	16750, 275
16410, 258	16751, 275
16420, 259	16755, 275
16421, 259	16757, 276
16422, 259	16758, 276
16423, 260	16760, 276
16424, 260	16762, 276
16430, 260	16763, 277
16440, 260	16765, 277
16500, 261	16766, 277
16510, 261	16767, 278
16520, 261	16769, 278
16600, 262	16770, 278
16605, 262	16771, 278
16670, 262	16772, 279
16671, 263	16773, 279
16672, 263	16774, 279
16673, 263	16775, 280
16674, 264	16777, 280
16675, 264	16778, 281
16676, 265	16779, 281
16677, 265	16780, 281
16678, 265	16781, 281
16679, 266	16782, 282
16680, 266	16783, 282
16681, 266	16785, 282
16682, 267	16786, 282
16684, 267	16787, 283
16685, 267	16788, 283
16686, 267	16789, 283
16687, 268	16790, 284
16688, 268	16791, 284

16792, 284	16953, 299
16793, 284	16954, 299
16794, 285	16955, 299
16795, 285	16956, 299
16796, 285	16957, 300
16797, 285	16959, 300
16800, 286	16960, 300
16810, 286	16961, 300
16820, 286	16962, 301
16830, 287	16963, 301
16903, 287	16964, 301
16904, 287	16965, 301
16905, 287	16966, 302
16906, 288	16967, 302
16907, 288	17000, 302
16908, 288	17001, 302
16909, 288	17010, 303
16911, 288	17018, 304
16912, 289	17020, 304
16913, 289	17030, 304
16914, 289	17035, 305
16915, 289	17040, 305
16916, 290	17050, 305
16919, 290	17052, 306
16920, 290	17055, 306
16922, 290	17060, 307
16923, 290	17070, 307
16924, 291	17071, 307
16925, 291	17080, 307
16927, 291	17090, 308
16928, 291	17095, 308
16930, 292	17100, 308
16931, 292	17110, 309
16932, 293	17120, 309
16933, 293	17130, 309
16934, 293	17140, 309
16935, 294	17150, 310
16936, 294	17160, 310
16937, 294	17170, 310
16938, 295	17180, 311
16939, 295	17181, 311
16940, 295	17182, 311
16941, 295	17183, 312
16942, 296	17188, 312
16943, 296	17189, 312
16944, 297	17190, 313
16945, 297	17191, 313
16946, 297	17192, 314
16947, 297	17193, 314
16950, 298	17194, 314
16951, 298	17195, 315
16952, 298	17200, 315

17202, 315	18003, 332
17210, 316	18004, 333
17212, 316	18005, 334
17214, 316	18006, 334
17215, 317	18100, 334
17216, 317	18101, 335
17218, 317	18102, 335
17220, 318	18200, 335
17224, 318	18201, 335
17230, 318	18202, 336
17240, 319	18205, 336
17250, 319	18300, 336
17255, 319	18310, 336
17260, 319	18311, 337
17261, 320	18312, 337
17262, 320	18313, 337
17270, 320	18314, 338
17500, 321	18400, 338
17501, 321	2000, 19
17502, 321	20000, 338
17503, 322	20001, 339
17505, 322	20002, 339
17510, 322	20003, 340
17600, 323	20004, 340
17601, 323	20005, 340
17602, 323	20006, 341
17603, 324	20007, 341
17604, 324	20008, 342
17610, 324	2001, 19
17620, 325	20050, 342
17630, 325	20051, 342
17640, 325	20052, 342
17650, 325	20053, 343
17800, 326	20054, 343
17810, 326	20055, 343
17811, 326	20056, 344
17812, 327	20057, 344
17813, 327	20058, 344
17814, 327	20059, 345
17815, 327	20060, 345
17820, 328	20061, 345
17821, 328	20062, 345
17822, 328	20063, 346
17823, 329	20064, 346
17825, 329	20065, 346
17830, 329	20070, 347
17831, 329	20071, 347
17833, 330	20072, 347
17900, 330	20073, 347
18000, 330	20074, 348
18001, 331	20080, 348
18002, 332	20082, 348

20085, 349	201060, 603
20090, 349	201061, 603
20091, 349	201063, 603
20092, 350	201064, 604
20093, 350	201068, 604
20094, 350	201069, 604
20095, 351	201070, 605
20096, 351	201072, 605
20097, 351	201073, 605
201000, 585	201099, 606
201001, 585	201104, 606
201002, 586	201105, 606
201003, 586	201106, 606
201004, 586	201107, 607
201005, 586	201110, 607
201006, 587	201111, 607
201007, 588	201112, 607
201009, 588	201120, 608
201010, 588	201122, 608
201011, 589	201123, 609
201012, 589	201150, 609
201013, 590	201151, 609
201015, 590	201152, 610
201016, 590	20120, 352
201017, 590	201200, 610
201018, 591	201205, 610
201019, 591	20121, 352
201020, 592	20122, 352
201023, 592	201221, 611
201030, 592	201222, 611
201031, 593	201223, 611
201032, 593	201224, 613
201033, 593	20123, 353
201034, 593	20124, 353
201035, 594	20125, 353
201036, 594	201250, 613
201038, 595	201251, 613
201039, 595	201255, 614
201040, 596	201256, 614
201041, 596	201257, 614
201042, 597	201260, 615
201043, 599	201275, 615
201044, 600	201276, 615
201045, 600	20130, 353
201049, 600	201302, 615
201050, 600	201303, 616
201054, 601	201304, 617
201055, 601	201305, 617
201056, 602	201306, 617
201057, 602	201314, 617
201058, 602	201315, 618
201059, 603	201316, 618

201317, 618	201487, 642
201318, 619	201489, 642
201319, 619	20149, 357
201320, 619	20150, 358
201321, 620	201505, 643
201322, 620	201506, 643
201323, 620	201507, 643
201324, 621	201508, 644
201325, 621	201510, 644
201330, 621	201511, 644
201331, 623	201512, 645
201340, 623	201513, 645
201341, 624	201514, 645
201354, 625	201515, 646
201355, 625	201590, 646
201356, 626	20160, 358
201357, 626	201600, 646, 647
201358, 627	201611, 647, 651
201359, 627	201612, 655
201360, 627	201620, 656
201361, 628	201621, 656
201362, 629	201625, 656
201375, 630	201630, 657
20138, 354	201631, 658
201380, 630	201640, 659
201381, 631	201641, 659, 660
201382, 631	201649, 660
201383, 632	201650, 661, 662
201384, 633	201652, 664, 666
201385, 633	201653, 670
201386, 634	201654, 670
201389, 634	201655, 671
20139, 354	201656, 671
20140, 355	201657, 672
20141, 355	201658, 672
201416, 635	201659, 673, 675, 677
201420, 635	201660, 679
201425, 636	201662, 679
201428, 637	201663, 680
20143, 355	201664, 680
20144, 356	201665, 681
20145, 356	201669, 681
201451, 638	201670, 681
20146, 356	201671, 683
20147, 357	201672, 683
20148, 357	201673, 684
201481, 638	201674, 685
201482, 638	201679, 685
201483, 639	201680, 685
201484, 640	201681, 686, 688
201485, 640	201682, 692
201486, 641	201683, 694

201684, 694	201840, 733
201685, 695	201900, 733
201686, 695	201902, 735
201687, 695	201903, 736
201688, 696	201910, 736
201689, 696	201911, 737
201690, 697	201912, 737
201691, 697	201913, 737
201692, 698	201914, 738
201693, 698	201915, 738
201694, 699	201920, 738
201695, 699	201921, 739
201696, 700	201930, 739
201697, 700	201931, 739
201698, 700	201932, 740
201699, 701	201940, 740
20170, 358	201941, 740
201700, 701	201943, 741
201701, 702	201944, 741
201706, 703	201945, 741
201707, 704	201946, 742
201708, 704	201950, 742
201709, 705	201951, 742
201710, 705	201952, 743
201711, 706, 713	201953, 743
201712, 720	201954, 743
201714, 722	201955, 744
201715, 722	201970, 744
201716, 723	201971, 744
201730, 723	201972, 745
201745, 723	201979, 745
201750, 724	201980, 745
201751, 724	201981, 745
201752, 724	201982, 746
201780, 725	201989, 746
201781, 725	201990, 746
201782, 726	20200, 359
201783, 726	202000, 746
201784, 727	202005, 747
201785, 727	202006, 747
201786, 728	202007, 747
201787, 728	202008, 748
201788, 729	202009, 748
201789, 729	20201, 359
201794, 729	202010, 748
201795, 730	202011, 749
201796, 730	202015, 749
201797, 731	202016, 749
201798, 731	202020, 750
201799, 732	202025, 750
201800, 732	202026, 750
201839, 733	20203, 359

202030, 751	205005, 767
20204, 359	205006, 767
202040, 751	205007, 767
202041, 751	205050, 768
202047, 752	205051, 768
20205, 360	205052, 768
202050, 752	205053, 768
202051, 752	205054, 769
202055, 753	205055, 769
202056, 753	205056, 770
202057, 753	205057, 770
202058, 754	205058, 770
202059, 754	205059, 770
202060, 754	205060, 771
202061, 754	205061, 771
202062, 755	205064, 771
202063, 755	205118, 771
202070, 755	205119, 772
202075, 755	206000, 773
202080, 756	206010, 773
202085, 756	206050, 774
202095, 756	206052, 774
202096, 756	206100, 774
202097, 757	206105, 775
202098, 757	206200, 775
202099, 758	206205, 776
202100, 758	206207, 777
202150, 759	206210, 777
202151, 759	206211, 777
202152, 759	206215, 778
20300, 360	206250, 778
203000, 760	206255, 779
203001, 760	206260, 779
20301, 360	206261, 779
20302, 361	206262, 780
20304, 361	206300, 780
20306, 361	206301, 780
20308, 361	206310, 781
20310, 361	206311, 781
203500, 760	206320, 782
203501, 761	206321, 782
203505, 761, 762	206350, 782
203506, 762	206351, 783
203507, 762, 763	206400, 783
203510, 763, 764	206401, 784
203550, 765	206500, 784
203590, 765	206502, 785
205000, 765	206503, 785
205001, 766	206504, 785
205002, 766	206505, 785
205003, 766	206601, 786
205004, 766	206602, 786

206700, 786	207404, 806
206800, 787	207410, 806
206810, 787	207411, 806
206849, 787	207412, 807
206850, 788	207413, 808
206851, 788	207414, 808
206855, 788	207415, 809
206860, 789	207419, 809
206900, 789	207420, 810
206901, 789	207421, 811
206904, 790	207422, 811
206905, 790	207423, 812
206906, 790	207424, 812
206907, 791	207425, 812
206908, 791	207429, 813
206909, 791	207430, 813
207011, 792	207431, 813
207012, 792	207432, 813
207013, 793	207433, 814
207014, 793	207434, 815
207015, 794	207439, 815
207016, 794	207447, 816
207017, 795	207448, 816
207018, 795	207449, 816
207080, 795	207500, 817
207082, 796	207501, 817
207083, 797	207502, 818
207084, 797	207504, 818
207085, 797	207509, 818
207086, 798	207510, 819
207087, 798	207511, 819
207088, 798	207512, 820
207089, 799	207514, 820
207090, 799	207515, 821
207091, 799	207516, 821
207092, 800	207517, 822
207093, 800	207518, 822
207100, 800	207519, 822
207110, 801	207520, 823
207140, 801	207530, 823
207200, 801	207531, 823
207220, 801	207541, 824
207300, 802	207550, 824
207320, 802	207551, 824
207321, 802	207552, 825
207329, 803	207553, 825
207350, 803	207555, 826
207351, 804	207556, 827
207354, 804	207560, 828
207400, 805	207561, 828
207402, 805	207562, 828
207403, 806	207563, 829

207565, 829	207935, 851
207566, 830	207950, 852
207567, 830	207955, 852
207569, 830	207956, 853
207570, 831	207960, 853
207575, 831	207961, 854
207576, 831	207963, 854
207580, 831	207965, 855
207750, 832	207966, 855
207751, 832	207971, 856
207752, 832	207980, 856
207753, 833	207990, 856, 858
207754, 833	207991, 861
207755, 834	207993, 862
207756, 834	207995, 862
207800, 834	207996, 865
207801, 835	207998, 866
207802, 835	207999, 866
207805, 836	208000, 866
207808, 836	208010, 867
207810, 836	208500, 867
207815, 837	208501, 867
207820, 838	208502, 867
207840, 838	208504, 868
207841, 839	208510, 868
207850, 839	208511, 868
207851, 839	208520, 869
207852, 840	208526, 869
207860, 840	208530, 870
207861, 840	208550, 870
207862, 841	208560, 870
207890, 841	208561, 871
207900, 841	208562, 871
207901, 842	208563, 871
207902, 842	208564, 872
207903, 843	208565, 872
207904, 844	208700, 873
207905, 844	208701, 873
207906, 844	208702, 874
207907, 846	208703, 874
207908, 846	208751, 874
207909, 846	208752, 874
207910, 847	208753, 875
207913, 847	208754, 875
207914, 847	208755, 875
207918, 848	208756, 876
207927, 848	208757, 876
207928, 848	208758, 876
207930, 849	208759, 877
207931, 850	208760, 877
207932, 850	208800, 877
207934, 850	208802, 878

2130, 20	22030, 377
213000, 878	22033, 377
213001, 879	22035, 377
213009, 879	22036, 378
213010, 879	22037, 378
213020, 880	22038, 379
213100, 880	22040, 379
213101, 880	22050, 379
213102, 881	22051, 380
21550, 362	22052, 380
21610, 362	22053, 380
21612, 362	22055, 381
21613, 363	22057, 381
21614, 363	22058, 381
21615, 364	22060, 381
21616, 364	22062, 382
21617, 364	22064, 382
21618, 365	22065, 382
21619, 365	22066, 383
21620, 365	22067, 383
21650, 366	22068, 383
21660, 366	22069, 384
21665, 366	22070, 384
21670, 366	22071, 385
21700, 367	22100, 385
21701, 367	22200, 385
21702, 368	22250, 386
21703, 368	22260, 386
21740, 368	22270, 386
21751, 369	22271, 387
21752, 369	22272, 387
21760, 369	22275, 387
21800, 370	22280, 388
22000, 370	22290, 388
22001, 370	22291, 388
22002, 371	22292, 389
22005, 371	22295, 389
22006, 372	22296, 390
22010, 372	22297, 391
22011, 372	22320, 391
22012, 373	22321, 391
22013, 373	22322, 392
22014, 373	22324, 392
22015, 374	22326, 392
22016, 374	22400, 393
22018, 374	230001, 881
22019, 374	230002, 882
22020, 375	230003, 883
22022, 375	230004, 883
22024, 376	230005, 884
22025, 376	230006, 884
22026, 376	230008, 885

230010, 885	230502, 909
230011, 885	230600, 909
230012, 886	230611, 910, 911
230013, 886	230620, 913
230015, 887	230621, 914
230016, 887	230625, 914
230017, 887, 888	230630, 915
230020, 889	230631, 917
230021, 889	230640, 917
230022, 890	230649, 918
230024, 891	230650, 918
230025, 891	230651, 920
230027, 891	230652, 920
230030, 893	230655, 920
230031, 893	230656, 921
230032, 894	230657, 922
230033, 894	230659, 922, 923
230034, 895	230662, 924
230035, 895	230664, 924
230036, 896	230665, 925
230037, 896	230666, 925
230038, 896	230672, 925
230039, 897	230674, 926
230040, 897	230680, 926
230041, 897, 898	230681, 927, 928
230042, 898	230682, 930, 931
230043, 898, 899	230683, 932
230044, 899	230684, 932
230045, 900	230685, 932
230046, 900	230688, 933
230047, 901	230692, 933
230048, 901	230693, 933
230049, 901	230700, 934
230050, 902	230701, 934
230052, 902	230706, 935
230053, 902	230707, 936
230054, 902	230708, 936
230055, 903	230709, 937
230057, 903	230710, 937
230059, 903	230711, 938, 940
230060, 904	230712, 945
230061, 904	230714, 945
230070, 904	230715, 946
230071, 905	230716, 946
230072, 905	230730, 946
230073, 905	230788, 947
230074, 905	230797, 947
230080, 906	230798, 947
230081, 907	230799, 948
230105, 908	230800, 948
230314, 908	230801, 948
230315, 908	230802, 949

230804, 949	231150, 977
230805, 949	231151, 977
230809, 949	231152, 977
230810, 950	231153, 978
230820, 950	231160, 978
230835, 951	231161, 978
230836, 952	231163, 979
230837, 952	231400, 979
230840, 952	231401, 979
230845, 953	231405, 980
230850, 954	231407, 980
230851, 954	231410, 980
230853, 955	231411, 981
230860, 955	231412, 982
230875, 956	231414, 982
230885, 957	231415, 982
230886, 957	231418, 983
230887, 958	231419, 983
230895, 958	231421, 984
230896, 959	231422, 984
230899, 959	231429, 985
230903, 959	231431, 985
230907, 960	231432, 986
230919, 960	231442, 986
230920, 960	231443, 986
230930, 961	231460, 987
230950, 961	231461, 987
230999, 961	231462, 988
231100, 962	231463, 988
231101, 962	231470, 988
231103, 963	231500, 988
231110, 963	231501, 989
231111, 965	231502, 989
231112, 966	231503, 990
231115, 966	231700, 990
231116, 967	231800, 990
231117, 968	231801, 990
231118, 968	231802, 991
231120, 969	231804, 991
231121, 969	231805, 992
231122, 970	231806, 992
231123, 970	231811, 993
231125, 970	231812, 994
231126, 971	231813, 994
231129, 972	231820, 995
231130, 972	231835, 996
231131, 973	231836, 996
231135, 973	231837, 996
231136, 974	231840, 997
231137, 975	231845, 998
231138, 976	231850, 999
231142, 976	231851, 999

231860, 1000	232405, 1027
231875, 1001	232407, 1027
231885, 1002	232410, 1027
231886, 1002	232411, 1028
231887, 1003	232412, 1028
231895, 1003	232414, 1029
231896, 1004	232415, 1029
231899, 1004	232418, 1030
231902, 1004	232419, 1030
231903, 1005	232421, 1031
231905, 1005	232422, 1031
231912, 1006	232429, 1032
231915, 1007	232431, 1032
231916, 1007	232432, 1033
231920, 1008	232442, 1033
231930, 1008	232443, 1033
231940, 1009	232460, 1034
231950, 1009	232461, 1034
231999, 1009	232462, 1034
232100, 1010	232463, 1035
232101, 1010	232470, 1035
232103, 1011	232500, 1035
232110, 1011	232501, 1036
232111, 1013	232502, 1036
232112, 1014	232503, 1036
232115, 1014	232700, 1036
232116, 1014	232800, 1037
232117, 1015	232801, 1037
232118, 1015	232802, 1037
232120, 1016	232804, 1038
232121, 1017	232805, 1038
232122, 1017	232806, 1038
232123, 1017	232811, 1039
232125, 1018	232812, 1040
232126, 1018	232813, 1040
232129, 1019	232820, 1040
232130, 1019	232835, 1041
232131, 1020	232836, 1042
232135, 1020	232837, 1042
232136, 1021	232840, 1042
232137, 1022	232845, 1044
232138, 1023	232850, 1044
232142, 1023	232851, 1044
232150, 1024	232860, 1045
232151, 1024	232875, 1046
232152, 1024	232885, 1047
232153, 1024	232886, 1047
232160, 1025	232887, 1048
232161, 1025	232895, 1048
232163, 1026	232896, 1049
232400, 1026	232899, 1049
232401, 1026	232902, 1049

232903, 1050	233421, 1076
232905, 1050	233422, 1076
232912, 1051	233429, 1077
232915, 1052	233431, 1077
232916, 1052	233432, 1078
232920, 1053	233442, 1078
232930, 1053	233443, 1078
232940, 1054	233460, 1079
232950, 1054	233461, 1079
232999, 1054	233462, 1079
233100, 1055	233463, 1080
233101, 1055	233470, 1080
233103, 1055	233500, 1080
233110, 1056	233501, 1081
233111, 1058	233502, 1081
233112, 1059	233503, 1081
233115, 1059	233700, 1081
233116, 1059	233800, 1082
233117, 1060	233801, 1082
233118, 1060	233802, 1082
233120, 1061	233804, 1083
233121, 1062	233805, 1083
233122, 1062	233806, 1083
233123, 1062	233811, 1084
233125, 1063	233812, 1085
233126, 1063	233813, 1085
233129, 1064	233820, 1085
233130, 1064	233835, 1086
233131, 1065	233836, 1087
233135, 1065	233837, 1087
233136, 1066	233840, 1087
233137, 1067	233845, 1089
233138, 1068	233850, 1089
233142, 1068	233851, 1089
233150, 1069	233860, 1090
233151, 1069	233875, 1091
233152, 1069	233885, 1092
233153, 1069	233886, 1092
233160, 1070	233887, 1093
233161, 1070	233895, 1093
233163, 1071	233896, 1094
233400, 1071	233899, 1094
233401, 1071	233902, 1094
233405, 1072	233903, 1095
233407, 1072	233905, 1095
233410, 1072	233912, 1096
233411, 1073	233915, 1097
233412, 1073	233916, 1097
233414, 1074	233920, 1098
233415, 1074	233930, 1098
233418, 1075	233940, 1099
233419, 1075	233950, 1099

233999, 1099	235054, 1125
234207, 1100	235075, 1125
234211, 1100	235080, 1125
234800, 1100	235081, 1126
234801, 1100	235150, 1126
234802, 1101	235151, 1127
234803, 1101	235152, 1128
234804, 1101	235200, 1129
234805, 1101	235207, 1129
234806, 1102	235208, 1130
234807, 1102	235209, 1130
234820, 1102	235210, 1131
234835, 1103	235211, 1131
234836, 1104	235212, 1132
234837, 1104	235213, 1132
234840, 1104	235214, 1133
234845, 1105	235220, 1133
234850, 1106	235221, 1134
234851, 1106	235222, 1134
234860, 1106	235223, 1134
234875, 1107	235224, 1135
234885, 1108	235225, 1135
234886, 1108	235226, 1135
234887, 1109	235227, 1136
234895, 1109	235228, 1136
234896, 1110	235229, 1137
234899, 1110	235230, 1137
234903, 1110	235231, 1137
234904, 1111	235232, 1138
234905, 1111	235233, 1138
234920, 1111	235400, 1139
234950, 1111	235401, 1139
234999, 1112	235402, 1140
235000, 1112	235403, 1140
235001, 1112	235404, 1141
235002, 1113	235405, 1142
235003, 1113	235406, 1142
235004, 1114	235407, 1143
235005, 1115	235410, 1143
235006, 1115	235411, 1144
235009, 1116	235412, 1144
235011, 1116	235413, 1144
235012, 1117	235414, 1145
235013, 1117	235415, 1145
235014, 1119	235416, 1145
235015, 1119	235417, 1146
235016, 1121	235800, 1146
235040, 1121	235801, 1146
235043, 1121	235802, 1147
235051, 1122	235803, 1147
235052, 1124	235804, 1147
235053, 1124	235805, 1147

235807, 1148	236840, 1167
235820, 1148	236845, 1168
235835, 1149	236851, 1169
235836, 1149	236860, 1169
235837, 1149	236875, 1170
235840, 1150	236885, 1171
235845, 1151	236886, 1171
235850, 1152	236887, 1172
235851, 1152	236895, 1172
235860, 1152	236896, 1173
235875, 1153	236899, 1173
235885, 1154	236950, 1173
235886, 1154	236999, 1174
235887, 1155	237001, 1174
235895, 1155	237002, 1174
235896, 1156	237003, 1175
235899, 1156	237004, 1175
235903, 1156	237005, 1175
235904, 1157	237012, 1176
235905, 1157	237013, 1176
235906, 1157	237024, 1176
235907, 1157	237025, 1177
235910, 1158	237034, 1177
235911, 1158	237036, 1178
235920, 1158	237040, 1178
235921, 1159	237041, 1179
235922, 1159	237043, 1179
235923, 1159	237044, 1179
235924, 1160	237045, 1179
235925, 1160	237049, 1180
235926, 1160	237050, 1180
235927, 1160	237052, 1180
235928, 1161	237056, 1181
235929, 1161	237310, 1181
235930, 1161	237311, 1181
235931, 1162	237312, 1182
235950, 1162	237313, 1182
235999, 1162	237502, 1182
236207, 1163	237800, 1183
236211, 1163	237801, 1183
236214, 1163	237802, 1183
236216, 1163	237804, 1184
236217, 1164	237805, 1184
236800, 1164	237820, 1184
236801, 1164	237835, 1185
236802, 1165	237836, 1186
236804, 1165	237837, 1186
236805, 1165	237840, 1187
236820, 1165	237845, 1188
236835, 1166	237850, 1188
236836, 1167	237851, 1188
236837, 1167	237860, 1189

237875, 1190	249924, 1209
237885, 1191	249926, 1209
237886, 1191	249927, 1209
237887, 1192	249933, 1209
237895, 1192	249934, 1210
237896, 1193	249935, 1210
237899, 1193	249936, 1210
237903, 1193	249937, 1210
237950, 1194	249938, 1211
237999, 1194	249939, 1211
240000, 1195	249998, 1211
240001, 1195	25000, 393
240002, 1195	250001, 1211
240003, 1195	250002, 1212
240004, 1195	250003, 1212
240005, 1196	250004, 1212
240100, 1196	250005, 1213
240101, 1196	250006, 1213
240102, 1196	25001, 393
240103, 1197	250010, 1213
240104, 1197	250020, 1214
240105, 1197	25010, 394
240799, 1197	25011, 394
240801, 1198	25020, 394
240820, 1198	25021, 395
240825, 1199	25022, 396
240835, 1199	25030, 396
240836, 1200	25040, 396
240837, 1200	25042, 397
240845, 1201	25050, 397
240851, 1201	25060, 398
240860, 1202	25070, 398
240875, 1203	25080, 399
240885, 1203	25100, 399
240886, 1203	25105, 400
240887, 1204	25110, 400
240895, 1204	25200, 401
249150, 1205	25201, 401
249151, 1205	25202, 401
249152, 1205	25220, 402
249153, 1205	26000, 402
249154, 1206	26001, 403
249155, 1206	26002, 403
249156, 1206	26003, 404
249170, 1207	26004, 404
249171, 1207	26005, 405
249172, 1207	26006, 405
249173, 1207	26007, 406
249920, 1207	26008, 406
249921, 1208	26009, 406
249922, 1208	26010, 406
249923, 1208	26011, 407

26012, 407	26293, 425
26014, 407	26295, 425
26015, 407	26298, 425
26016, 408	28003, 425
26017, 408	28022, 426
26018, 408	2900, 20
26019, 409	29033, 426
26020, 409	3000, 20
26022, 409	300402, 1215
26024, 410	300406, 1215
26025, 410	300410, 1215
26026, 410	300412, 1216
26027, 411	300423, 1216
26030, 411	380001, 1217
26031, 412	380003, 1218
26032, 412	380005, 1219
26040, 412	380020, 1219
26050, 413	380022, 1220
26051, 413	380040, 1220
26052, 413	380050, 1221
26053, 414	380051, 1222
26054, 414	380060, 1222
26070, 414	380070, 1223
26072, 415	380071, 1223
26074, 415	380072, 1223
26075, 415	380075, 1224
26076, 415	380076, 1224
26077, 416	380077, 1224
26078, 416	380100, 1225
26100, 416	380110, 1225
26101, 416	380500, 1226
26102, 417	380501, 1226
26105, 417	380502, 1226
26106, 418	380503, 1226
26120, 418	4000, 21
26121, 418	400000, 1229
26122, 419	400001, 1229
26124, 419	400002, 1229
26126, 419	400003, 1229
26201, 420	400004, 1230
26211, 420	400005, 1230
26220, 420	400006, 1230
26225, 421	400007, 1230
26229, 421	400008, 1230
26235, 422	400009, 1231
26237, 422	400010, 1231
26239, 422	400011, 1231
26253, 423	400012, 1231
26255, 423	400013, 1231
26267, 423	400014, 1232
26269, 424	400015, 1232
26291, 424	400017, 1232

400018, 1232	4113, 35
400019, 1232	4114, 35
400020, 1233	4115, 36
400021, 1233	4150, 36
400022, 1233	4152, 37
400023, 1233	4160, 37
400024, 1233	4180, 37
400025, 1233	4181, 38
400026, 1234	4182, 38
400027, 1234	4183, 38
400028, 1234	4184, 39
400029, 1234	4185, 39
400030, 1234	4200, 39
400031, 1234	4210, 40
400032, 1235	4215, 40
400033, 1235	4220, 40
4001, 21	4225, 41
4002, 21	4230, 41
4003, 22	4240, 41
4004, 23	4260, 42
4005, 23	4270, 42
4006, 24	4275, 42
4009, 24	4280, 43
4010, 24	4282, 43
4011, 25	4300, 43
4012, 26	4310, 43
4015, 26	4320, 44
4020, 26	4334, 44
4021, 27	4336, 44
4030, 27	4338, 45
4032, 27	4340, 45
4037, 28	4341, 45
4038, 28	4342, 46
4039, 28	4343, 46
4040, 29	4344, 47
4041, 29	4345, 47
4045, 29	4346, 47
4050, 30	4347, 48
4060, 30	4348, 48
4062, 31	4349, 51
4065, 31	4400, 51
4070, 32	4402, 51
4071, 32	4500, 51
4075, 32	4501, 52
4076, 33	4502, 52
4077, 33	4503, 52
4080, 34	4600, 52
4082, 34	4630, 53
4090, 34	4631, 53
4110, 34	4632, 53
4111, 35	5000, 53
4112, 35	6000, 54

6010, 54	61048, 439
6020, 56	61049, 439
6030, 57	61050, 439
6035, 57	61051, 439
61000, 427	61052, 440
61001, 427	61053, 440
61002, 427	61054, 440
61003, 427	61055, 440
61004, 428	61056, 441
61005, 428	61057, 441
61006, 428	61058, 441
61007, 428	61059, 441
61008, 428	61060, 442
61009, 429	61061, 442
61010, 429	61062, 442
61011, 429	61063, 442
61012, 429	61064, 443
61013, 430	61065, 443
61014, 430	61066, 443
61015, 430	61067, 443
61016, 430	61068, 444
61017, 430	61069, 444
61018, 431	61070, 444
61019, 431	61098, 444
61020, 431	61099, 445
61021, 432	61101, 445
61022, 432	61102, 445
61023, 432	61103, 446
61024, 432	61104, 446
61025, 433	61105, 446
61026, 433	61106, 446
61027, 433	61107, 446
61028, 433	61108, 447
61029, 434	61109, 447
61030, 434	61110, 447
61031, 434	61111, 447
61032, 434	61112, 448
61033, 435	61113, 448
61034, 435	61114, 448
61035, 435	61115, 448
61036, 435	61116, 449
61037, 436	61117, 449
61038, 436	61118, 449
61039, 436	61119, 449
61040, 436	61120, 450
61041, 437	61121, 450
61042, 437	61122, 450
61043, 437	61123, 450
61044, 438	61124, 451
61045, 438	61125, 451
61046, 438	61126, 451
61047, 438	61127, 451

61128, 452	61180, 463
61129, 452	61181, 463
61130, 452	61182, 463
61131, 452	61183, 464
61132, 453	61184, 464
61133, 453	61185, 464
61134, 453	61186, 464
61135, 453	61187, 464
61136, 454	61188, 465
61137, 454	61189, 465
61138, 454	61190, 465
61139, 454	61191, 466
61140, 455	61192, 467
61141, 455	61193, 467
61142, 455	61194, 467
61143, 455	61195, 467
61144, 456	61196, 468
61145, 456	61197, 468
61146, 456	61198, 468
61147, 456	61199, 468
61148, 457	61200, 468
61149, 457	61201, 469
61150, 457	61202, 469
61151, 458	61203, 469
61152, 458	61204, 469
61153, 458	61205, 470
61154, 459	61206, 470
61155, 459	61207, 470
61156, 459	61208, 470
61157, 459	61209, 471
61158, 459	61210, 471
61159, 460	61211, 471
61160, 460	61212, 471
61161, 460	61213, 472
61162, 460	61214, 472
61163, 460	61215, 472
61164, 460	61216, 472
61165, 461	61217, 472
61166, 461	61218, 473
61167, 461	61219, 473
61168, 461	61220, 473
61169, 461	61221, 473
61170, 461	61222, 474
61171, 461	61223, 474
61172, 461	61224, 474
61173, 462	61225, 474
61174, 462	61226, 475
61175, 462	61227, 475
61176, 462	61228, 475
61177, 462	61229, 475
61178, 463	61230, 476
61179, 463	61231, 476

61232, 476	61284, 489
61233, 476	61285, 490
61234, 477	61286, 490
61235, 477	61287, 490
61236, 477	61288, 490
61237, 477	61289, 491
61238, 478	61290, 491
61239, 478	61291, 491
61240, 478	61292, 491
61241, 478	61293, 492
61242, 479	61294, 492
61243, 479	61295, 492
61244, 479	61296, 492
61245, 479	61297, 493
61246, 480	61298, 493
61247, 480	61299, 493
61248, 480	61300, 493
61249, 480	61301, 494
61250, 481	61302, 494
61251, 481	61303, 494
61252, 481	61304, 494
61253, 481	61305, 494
61254, 482	61306, 495
61255, 482	61307, 495
61256, 482	61308, 495
61257, 482	61309, 495
61258, 483	61310, 496
61259, 483	61311, 496
61260, 483	61312, 496
61261, 484	61313, 496
61262, 484	61314, 496
61263, 484	61315, 496
61264, 484	61316, 497
61265, 485	61317, 497
61266, 485	61318, 497
61267, 485	61319, 497
61268, 485	61320, 497
61269, 486	61321, 497
61270, 486	61322, 498
61271, 486	61323, 498
61272, 486	61324, 498
61273, 487	61325, 498
61274, 487	61326, 498
61275, 487	61327, 499
61276, 487	61328, 499
61277, 488	61329, 499
61278, 488	61330, 499
61279, 488	61331, 499
61280, 488	61332, 500
61281, 489	61333, 500
61282, 489	61334, 500
61283, 489	61335, 500

61336, 500	61406, 509
61337, 500	61407, 509
61338, 501	61408, 510
61339, 501	61409, 510
61340, 501	61410, 510
61341, 501	61411, 510
61342, 501	61412, 510
61343, 502	61413, 510
61344, 502	61414, 510
61345, 502	61415, 510
61346, 502	61416, 511
61347, 502	61417, 511
61348, 502	61418, 511
61349, 503	61419, 511
61350, 503	61420, 511
61351, 503	61421, 512
61352, 503	61422, 512
61353, 503	61423, 512
61354, 504	61424, 513
61355, 504	61425, 513
61356, 504	61426, 513
61357, 504	61427, 513
61358, 504	61428, 514
61359, 504	61429, 514
61360, 505	61430, 514
61361, 505	61440, 515
61364, 505	61441, 515
61365, 505	61442, 515
61366, 505	61443, 516
61367, 505	61444, 516
61368, 506	61445, 516
61369, 506	61446, 516
61371, 506	61501, 516
61372, 506	61502, 517
61373, 506	61503, 517
61374, 507	61504, 517
61375, 507	61505, 517
61376, 507	61506, 517
61377, 507	61507, 517
61378, 507	61508, 518
61379, 507	61509, 518
61380, 507	61510, 518
61381, 508	61511, 518
61382, 508	61512, 518
61383, 508	61513, 518
61384, 508	61514, 519
61385, 508	61515, 519
61401, 508	61517, 519
61402, 509	61518, 519
61403, 509	61519, 519
61404, 509	61520, 519
61405, 509	61521, 520

61522, 520	61606, 530
61523, 520	61607, 530
61524, 520	61608, 530
61525, 520	61609, 530
61526, 520	61610, 530
61527, 521	61611, 531
61529, 521	61612, 531
61530, 521	61613, 531
61531, 521	61614, 531
61532, 521	61615, 532
61533, 521	61616, 532
61540, 522	61617, 532
61541, 522	61618, 532
61542, 522	61619, 533
61543, 522	61620, 533
61544, 522	61621, 533
61545, 522	61622, 533
61546, 523	61623, 534
61547, 523	61624, 534
61548, 523	61625, 534
61549, 523	61626, 534
61550, 523	61700, 535
61551, 523	61701, 535
61552, 524	61702, 535
61553, 524	61703, 535
61555, 524	61704, 536
61556, 524	61705, 536
61557, 525	61706, 536
61558, 525	61707, 536
61559, 525	61708, 537
61560, 525	61709, 537
61561, 525	61710, 537
61562, 525	61711, 537
61563, 526	61712, 538
61564, 526	61713, 538
61565, 526	61714, 538
61566, 526	61730, 538
61567, 526	61731, 539
61568, 526	61732, 539
61569, 527	61733, 539
61570, 527	61734, 539
61571, 527	61735, 540
61572, 527	61736, 540
61573, 528	61737, 540
61574, 528	61738, 540
61575, 528	61739, 541
61576, 528	61740, 541
61601, 529	61741, 541
61602, 529	61742, 541
61603, 529	61743, 542
61604, 529	61744, 542
61605, 530	61745, 542

61746, 542	61866, 555
61747, 543	61867, 556
61748, 543	61868, 556
61749, 543	61869, 556
61750, 543	61870, 557
61751, 544	61900, 557
61752, 544	61901, 557
61753, 544	61902, 557
61754, 544	61903, 558
61755, 545	61904, 558
61756, 545	61905, 558
61757, 545	61906, 558
61758, 545	61907, 559
61800, 546	61908, 559
61801, 546	61909, 559
61802, 546	61910, 559
61803, 546	61911, 560
61804, 547	61912, 560
61805, 547	61913, 560
61806, 547	61914, 560
61807, 547	61915, 561
61808, 548	61916, 561
61809, 548	61917, 561
61810, 548	61918, 561
61811, 548	61919, 562
61812, 549	61920, 562
61813, 549	61930, 562
61814, 549	61931, 562
61815, 549	61932, 563
61816, 549	61933, 563
61817, 550	61934, 563
61818, 550	61935, 563
61819, 550	61936, 564
61840, 551	61937, 564
61841, 551	61938, 564
61842, 551	61939, 564
61850, 551	61940, 565
61851, 552	61941, 565
61852, 552	61942, 565
61853, 552	61943, 565
61854, 552	61944, 566
61855, 553	61945, 566
61856, 553	61946, 566
61857, 553	61947, 567
61858, 553	61948, 567
61859, 554	61949, 567
61860, 554	61950, 567
61861, 554	61951, 568
61862, 554	61952, 568
61863, 555	62000, 568
61864, 555	62098, 568
61865, 555	62100, 568

62101, 569	6410, 61
62102, 569	6411, 61
62103, 569	6412, 62
62104, 569	6413, 62
62105, 569	6421, 62
62106, 569	6422, 63
62107, 570	6423, 63
62108, 570	6424, 63
62180, 570	6425, 64
62181, 570	6430, 64
62182, 570	6431, 65
62183, 570	6432, 65
62184, 571	6433, 65
62185, 571	6434, 66
62186, 571	6436, 66
62187, 571	6437, 66
62200, 571	6438, 67
62201, 571	6441, 67
62202, 572	6442, 67
62300, 572	6450, 68
62301, 572	6451, 68
62303, 572	6452, 68
62304, 572	6453, 69
62305, 572	6454, 69
62306, 572	6455, 69
62307, 573	6460, 69
62310, 573	6462, 70
62311, 573	6464, 70
62312, 573	6500, 70
62314, 573	6510, 71
62315, 573	6520, 71
62316, 574	6530, 71
62317, 574	6540, 71
62318, 574	6550, 71
62319, 574	6560, 72
62320, 574	6568, 72
62321, 574	6569, 72
62322, 574	6570, 72
62377, 575	6580, 72
62500, 575	6581, 72
62501, 575	6582, 73
62502, 575	6583, 73
62503, 575	6584, 73
6401, 57	6585, 73
6402, 58	6693, 73
6403, 58	6694, 73
6404, 58	6700, 74
6405, 59	7203, 74
6406, 59	7204, 74
6407, 60	7500, 74
6408, 60	8000, 75
6409, 61	8010, 75

8012, 75
8023, 76
8024, 76
8025, 76
8026, 77
8027, 77
8030, 77
8031, 77
8032, 78
8034, 78
8037, 78
8040, 78
8041, 79
8044, 79
8045, 79
8051, 80
8052, 80
8053, 80
8080, 80
8081, 80
8082, 81
8083, 81
8084, 81
8085, 81
8086, 82
8089, 82
8098, 82
8100, 82
8102, 83
8122, 83
8124, 84
8126, 84
8128, 85
8130, 85
9000, 86

C

Critères de suppression, 1239