SIEMENS

SINUMERIK

SINUMERIK 828D, SINAMICS S120 Alarmes

Manuel de diagnostic

Introduction 1

Consignes de sécurité élémentaires 2

Explication des alarmes 3

Alarmes CN 4

Alarmes de cycles 5

Alarmes IHM 6

Alarmes SINAMICS 7

Alarmes de périphérie 8

Alarmes AP 9

Réactions du système 10

Stop conditions 11

Annexe A

Valable pour
Commande
SINUMERIK 828D
Logiciel
Logiciel CNC, version 4.95
SINAMICS S120, version 5.2 SP3

07/2021
6FC5398-8BP40-6DA2

Промэлектроника, sales@prom-elec.com

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.

Siemens AG
Digital Industries
Postfach 48 48
90026 NÜRNBERG
ALLEMAGNE

Numéro de référence du document: 6FC5398-8BP40-6DA2
Ⓟ 06/2021 Sous réserve de modifications

Copyright © Siemens AG 2009 - 2021.
Tous droits réservés

Sommaire

1 Introduction 5

1.1 À propos de SINUMERIK 5

1.2 À propos de cette documentation 6

1.3 Documentation sur Internet 8

1.3.1 Vue d'ensemble de la documentation SINUMERIK 828D 8

1.3.2 Vue d'ensemble de la documentation pour les éléments de conduite SINUMERIK 8

1.4 Remarques concernant la documentation technique 10

1.5 Documentation mySupport 11

1.6 S.A.V. et assistance 12

1.7 Informations produit importantes 14

2 Consignes de sécurité élémentaires 15

2.1 Consignes de sécurité générales 15

2.2 Garantie et responsabilité pour les exemples d'application 16

2.3 Note relative à la sécurité 17

3 Explication des alarmes 19

3.1 Structure des descriptions d'alarme 19

3.2 Plages de numéros des alarmes 23

4 Alarmes CN 25

5 Alarmes de cycles 457

6 Alarmes IHM 625

7 Alarmes SINAMICS 637

8 Alarmes de périphérie 1307

9 Alarmes AP 1319

10 Réactions du système 1327

10.1 Réactions du système aux alarmes SINUMERIK 1327

10.2 Critères d'annulation des alarmes 1329

10.3 Réactions du système aux alarmes SINAMICS 1330

11 Stop conditions 1335

A Annexe 1345

A.1 Liste des abréviations 1345

Index 1351

Introduction

1

1.1 À propos de SINUMERIK

Des machines-outils courantes CNC simples aux machines modulaires les plus sophistiquées, en passant par les machines standardisées – les commandes CNC SINUMERIK offrent la solution idéale pour chaque machine. Qu'il s'agisse de fabrication de pièces uniques ou de fabrication de masse, de pièces simples ou complexes – SINUMERIK est la solution d'automatisation homogène hautement productive pour tous les secteurs de production – de la fabrication de prototypes et d'outils jusqu'à la fabrication en grandes séries, en passant par l'usinage de moules.

Pour plus d'informations, consulter le site Internet relatif à SINUMERIK (https://www.siemens.com/sinumerik).

1.2 À propos de cette documentation

Groupe cible

Le présent manuel s'adresse aux :

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

Finalité

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.

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.

Version standard

La présente documentation décrit la fonctionnalité de la version standard du système. Elle peut différer de l'étendue des fonctionnalités du système livré. Pour toute précision concernant les fonctionnalités du système livré, se reporter exclusivement aux documents de commande.

Le système peut comporter des fonctions opérationnelles supplémentaires qui ne sont pas mentionnées dans cette documentation. Le client ne peut toutefois pas faire valoir de droit en liaison avec ces fonctions, que ce soit dans le cas de matériels neufs ou dans le cadre d'interventions du service après-vente.

Pour des raisons de clarté, la présente documentation peut ne pas contenir toutes les informations détaillées concernant toutes les variantes du produit. En outre, elle ne peut pas tenir compte de tous les cas possibles d'installation, d'exploitation ou de maintenance.

Les options complémentaires ou les modifications apportées par le constructeur de machines au produit sont documentées par celui-ci.

Pages Web non Siemens

Ce document peut contenir des liens vers des pages Web non Siemens. Siemens décline toute responsabilité quant au contenu de ces pages Web et ne considère pas comme siennes ces pages et leur contenu. Siemens ne contrôle pas les informations accessibles par ces pages Web et n'est pas non plus responsable du contenu et des informations qui y sont mis à disposition, leur utilisation étant aux risques et périls de l'utilisateur.

1.3 Documentation sur Internet

1.3.1 Vue d'ensemble de la documentation SINUMERIK 828D

Une documentation détaillée relative aux fonctions de SINUMERIK 828D à partir de la version 4.8 SP4 est disponible sous Vue d'ensemble de la documentation 828D (https://support.industry.siemens.com/cs/ww/en/view/109766724).

Il est possible d'afficher les documents ou de les télécharger aux formats PDF et HTML5.

La documentation est divisée en plusieurs catégories comme suit :

- Utilisateur : Commande
- Utilisateur : Programmation
- Constructeur/S.A.V. : Configuration
- Constructeur/S.A.V. : Mise en service
- Constructeur/S.A.V. : Fonctions
- Constructeur/S.A.V. : Safety Integrated
- SINUMERIK Integrate/MindApp
- Info et formation

1.3.2 Vue d'ensemble de la documentation pour les éléments de conduite SINUMERIK

Une documentation détaillée relative aux éléments de conduite SINUMERIK est disponible sous Vue d'ensemble de la documentation pour les éléments de conduite SINUMERIK (https://support.industry.siemens.com/cs/document/109783841/technische-dokumentation-zu-sinumerik-bedienkomponenten?dti=0&lc=en-WW).

Il est possible d'afficher les documents ou de les télécharger aux formats PDF et HTML5.

La documentation est divisée en plusieurs catégories comme suit :

- Tableaux de commande
- Tableaux de commande de machine
- Machine Push Button Panel
- Unité portable/Mini-consoles
- Autres éléments de conduite

Une vue d'ensemble des documents, des contributions et des liens les plus importants relatifs à SINUMERIK se trouve sous Vue d'ensemble/page thématique SINUMERIK (https://support.industry.siemens.com/cs/document/109766201/sinumerik-an-overview-of-the-most-important-documents-and-links?dti=0&lc=en-WW).

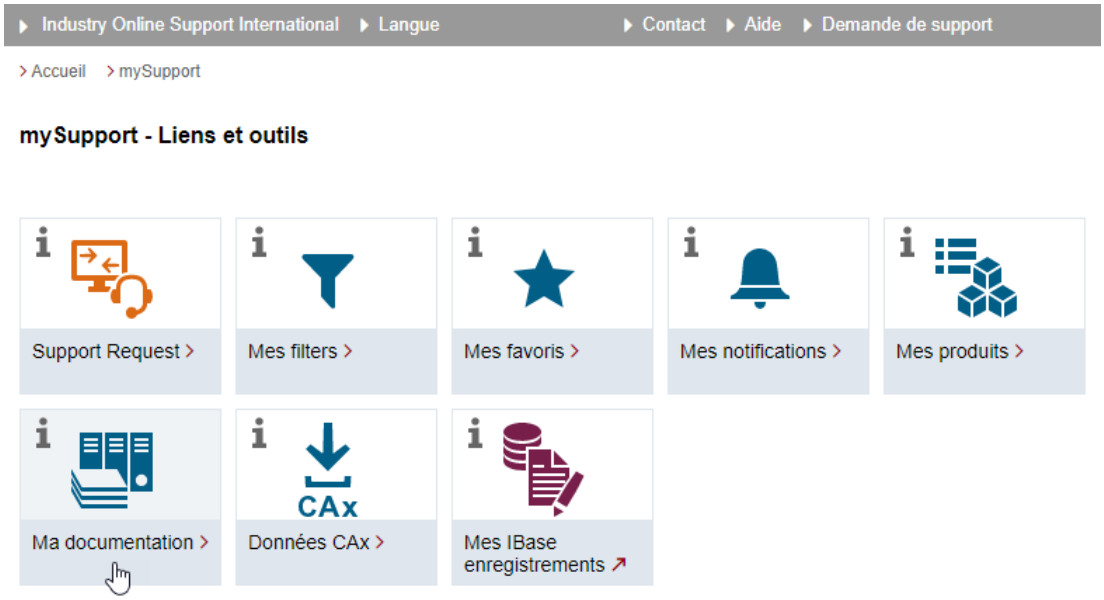
1.4 Remarques concernant la documentation technique

En cas de questions, suggestions ou corrections relatives à la documentation technique publiée dans Siemens Industry Online Support, utiliser le lien "Donner un avis" à la fin d'une contribution.

1.5 Documentation mySupport

Le système "Documentation mySupport" sur Internet permet à un utilisateur de composer sa propre documentation à partir des contenus Siemens et de l'adapter à sa documentation machine.

Démarrer l'application via le panneau "Ma documentation" sur la page d'accueil mySupport (https://support.industry.siemens.com/cs/ww/fr/my) :



L'exportation du manuel configuré est possible au format RTF, PDF ou XML.

Remarque

Les contenus Siemens qui prennent en charge l'application Documentation mySupport sont reconnaissables à la présence du lien "Configurer".

1.6 S.A.V. et assistance

Assistance produit

Pour plus d'informations sur le produit, voir sur Internet :

Assistance produit (https://support.industry.siemens.com/cs/ww/fr/)

Sous cette adresse figurent les éléments suivants :

- Informations produit actuelles (Informations sur le produit)
- FAQ (Foire aux Questions)
- Manuels
- Téléchargements
- Lettre d'information (newsletter) avec les dernières actualités sur vos produits
- Forum à destination des utilisateurs et des spécialistes pour un échange d'informations et d'expérience à l'échelle mondiale
- Interlocuteurs sur place via notre base de données d'interlocuteurs (→ "Contact")
- Informations sur le service après-vente, les réparations, les pièces de rechange et bien plus encore (→ "Services")

Assistance technique

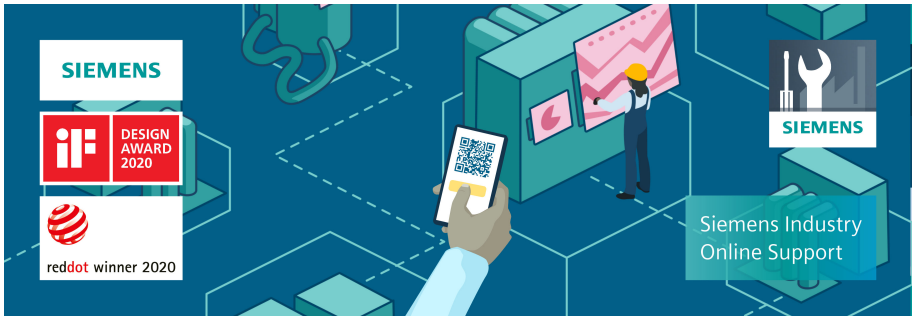
Les numéros de téléphones spécifiques à chaque pays pour l'assistance technique sont disponibles à cette adresse (https://support.industry.siemens.com/cs/ww/fr/sc/4868) dans la zone "Contact".

Pour poser une question technique, utiliser le formulaire en ligne dans la zone de demande d'assistance "Support Request".

Formation

L'adresse (https://www.siemens.com/sitrain) suivante fournit des informations sur SITRAIN. SITRAIN propose une offre de formations pour les produits, systèmes et solutions d'entraînement et d'automatisation Siemens.

Assistance Siemens pour les déplacements



L'application primée "Siemens Industry Online Support" permet d'accéder à tout moment et en tout lieu à plus de 300 000 documents relatifs aux produits Siemens Industry. L'application assiste les clients notamment dans les domaines d'utilisation suivants :

- Résolution de problèmes lors de la réalisation d'un projet
- Dépannage en cas de défauts
- Extension ou replanification d'une installation

En outre, elle donne accès à un forum technique et à d'autres contributions créées spécialement pour nos clients par nos experts :

- FAQ
- Exemples d'application
- Manuels
- Certificats
- Informations sur les produits et bien plus encore

L'application "Siemens Industry Online Support" est disponible pour Apple iOS et Android.

Code Data Matrix sur la plaque signalétique

Le code Data Matrix sur la plaque signalétique contient les données spécifiques de l'appareil. Ce code peut être lu avec n'importe quel smartphone et l'appli mobile "Industry Online Support" permet alors de visualiser les informations techniques de l'appareil correspondant.

1.7 Informations produit importantes

Utilisation de OpenSSL

Ce produit peut contenir les logiciels suivants :

- Logiciel développé par le projet OpenSSL pour une utilisation dans la boîte à outils OpenSSL
- Logiciel cryptographique créé par Eric Young
- Logiciel développé par Eric Young

Pour plus d'informations, voir sur Internet :

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

Respect du règlement général sur la protection des données

Siemens respecte les principes de la protection des données, en particulier les règles de limitation des données (protection de la vie privée dès la conception).

Pour ce produit, cela signifie que :

Le produit ne traite et n'enregistre aucune donnée à caractère personnel mais uniquement des données techniques fonctionnelles (p. ex. horodatage). Si l'utilisateur relie ces données à d'autres données (p. ex. plannings d'équipes) ou s'il enregistre des données à caractère personnel sur le même support (p. ex. disque dur) et crée par là même un lien avec des personnes, il est tenu de garantir lui-même le respect des dispositions légales en matière de protection des données.

Consignes de sécurité élémentaires 2

2.1 Consignes de sécurité générales

⚠ ATTENTION

Le non respect des consignes de sécurité et le manque de prise en compte des risques résiduels peuvent entraîner la mort

Le non respect des consignes de sécurité et des remarques relatives aux risques résiduels dans la documentation du matériel peut conduire à des accidents susceptibles d'entraîner la mort ou de causer des blessures graves.

- 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 le paramétrage contre l'accès non autorisé.
- Prendre les mesures appropriées pour palier aux défauts éventuels (p. ex. un arrêt ou une coupure d'urgence).

2.2 Garantie et responsabilité pour les exemples d'application

Les exemples d'application sont sans engagement et n'ont aucune prétention d'exhaustivité concernant la configuration, les équipements et les éventualités de toutes sortes. Les exemples d'application ne constituent pas des solutions client spécifiques, mais ont uniquement pour objet d'apporter une aide dans la résolution de problèmes typiques.

L'utilisateur est seul responsable de la mise en œuvre des produits selon les règles de l'art. Les exemples d'application ne vous dispensent pas des obligations de précaution lors de l'utilisation, de l'installation, de l'exploitation et de la maintenance.

2.3 Note relative à la sécurité

Siemens commercialise des produits et solutions comprenant des fonctions de sécurité industrielle qui contribuent à une exploitation sûre des installations, systèmes, machines et réseaux.

Pour garantir la sécurité des installations, systèmes, machines et réseaux contre les cybermenaces, il est nécessaire de mettre en œuvre - et de maintenir en permanence - un concept de sécurité industrielle global et de pointe. Les produits et solutions de Siemens constituent une partie de ce concept.

Il incombe aux clients d'empêcher tout accès non autorisé à ses installations, systèmes, machines et réseaux. Ces systèmes, machines et composants doivent uniquement être connectés au réseau d'entreprise ou à Internet si et dans la mesure où cela est nécessaire et seulement si des mesures de protection adéquates (ex: pare-feu et/ou segmentation du réseau) ont été prises.

Pour plus d'informations sur les mesures de protection pouvant être mises en œuvre dans le domaine de la sécurité industrielle, rendez-vous sur https://www.siemens.com/industrialsecurity (https://www.siemens.com/industrialsecurity).

Les produits et solutions Siemens font l'objet de développements continus pour être encore plus sûrs. Siemens recommande vivement d'effectuer des mises à jour dès que celles-ci sont disponibles et d'utiliser la dernière version des produits. L'utilisation de versions qui ne sont plus prises en charge et la non-application des dernières mises à jour peut augmenter le risque de cybermenaces pour nos clients.

Pour être informé des mises à jour produit, abonnez-vous au flux RSS Siemens Industrial Security à l'adresse suivante:
https://www.siemens.com/industrialsecurity (https://new.siemens.com/global/en/products/services/cert.html#Subscriptions)

Plus d'informations, voir sur Internet :

Manuel de configuration Industrial Security (https://support.industry.siemens.com/cs/ww/fr/view/108862708/en)

⚠ ATTENTION

États de fonctionnement non sûrs suite à une manipulation du logiciel

Les manipulations des logiciels, p. ex. les virus, chevaux de Troie ou vers, peuvent provoquer des états de fonctionnement non sûrs de l'installation, susceptibles de causer la mort, des blessures graves et des dommages matériels.

- Les logiciels doivent être maintenus à jour.
- Intégrer les composants d'entraînement et d'automatisation dans un concept global de sûreté industrielle (Industrial Security) de l'installation ou de la machine selon l'état actuel de la technique.
- Tenir compte de tous les produits utilisés dans le système global de sûreté industrielle (Industrial Security).
- Il convient de protéger les données stockées sur les supports de mémoire amovibles contre les logiciels nuisibles avec les mesures de protection appropriées, par exemple avec un antivirus.
- Contrôler à l'issue de la mise en service toutes les fonctions relatives à la sécurité.

Explication des alarmes 3

3.1 Structure des descriptions d'alarme

Liste des alarmes

Les descriptions des alarmes se trouvent au chapitre :

- Alarmes CN (Page 25)
- Alarmes de cycles (Page 457)
- Alarmes IHM (Page 625)
- Alarmes SINAMICS (Page 637)
- Alarmes de périphérie (Page 1307)
- Alarmes AP (Page 1319)

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

Structure des descriptions d'alarmes SINUMERIK

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 :Réactions du système aux alarmes SINUMERIK (Page 1327)
- Remède
  Voir chapitreCritères d'annulation des alarmes (Page 1329)
- Poursuite du programme
  Voir chapitre :Critères d'annulation des alarmes (Page 1329)

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	Que se passe-t-il lors de l'apparition d'un défaut ? • La réaction au défaut correspondante est démarrée. • La signal d'état ZSW1.3 est mis à 1. • Le défaut est rangé dans le tampon de défaut. Comment éliminer les défauts ? • Elimination de la cause du défaut • Acquittement du défaut
Alarme	Que se passe-t-il lors de l'apparition d'une alarme ? • La signal d'état ZSW1.7 est mis à 1. • L'avertissement est rangé dans le tampon d'avertissement. Comment éliminer les alarmes ? • Les avertissement sont à auto-acquittement. Les avertissement s'effacent d'eux-même quand la cause a disparu.

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 <n° d'alarme> et le <texte d'alarme>.

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

- Nom d'axe et numéro d'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 : Numéro 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.
- Acquittement
  Indique le type d'acquittement standard du défaut/de l'avertissement après élimination de la cause.
- Cause
  Décrit les causes possibles. La valeur de défaut / d'alarme est le plus souvent fournie sous forme de texte pour indiquer la cause de l'alarme.
- Remède
  Décrit les remèdes possibles

La description en détail des réactions sur défaut et des acquittements figure au chapitre Réactions du système aux alarmes SINAMICS (Page 1330)

Bibliographie

Vous trouverez de plus amples informations concernant les signalisations SINAMICS dans le manuel suivant :

Manuel de listes SINAMICS S120/S150.

Syntaxe :

La syntaxe des signalisations peut être déduite comme suit :

Dans le manuel de diagnostic, les signalisations générées par le variateur SINAMICS commencent toujours par le chiffre "2" suivi d'un numéro à 5 chiffres.

Dans le Manuel de listes SINAMICS S120/S150, les signalisations commencent par une lettre suivie d'un numéro à 5 chiffres :

- "F" (défaut = "Fault" en anglais)
- "A" (alarme = "Alarm" en anglais)
- "N" (pas de signalisation ou signalisation interne = "No Report" en anglais)
- "C" (signalisation Safety)

Pour de plus amples informations concernant les alarmes, une description se trouve dans le Manuel de listes SINAMICS en remplaçant le premier chiffre du numéro de signalisation ("2") par la lettre "F", "A", "N" ou "C".

Exemple :

La description de l'alarme **207016** se trouve sous le défaut **F07016** dans le Manuel de listes SINAMICS S120/S150.

La description de l'alarme **201330** se trouve sous l'alarme **A01330** dans le Manuel de listes SINAMICS S120/S150.

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 signalisations SINAMICS survenant pendant ce délai de 10 secondes au maximum (plage de numéros 200000 – 299999), portent par conséquent l'ancien horodatage. Par contre, les alarmes SINUMERIK, générées consécutivement aux signalisations SINAMICS (numéros d'alarme < 200000 et > 300000) portent déjà le nouvel horodatage.

3.2 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 3-1 Erreur système

001.000 - 001.199	Erreur système	Les alarmes suivantes signalent des erreurs système : Si une telle erreur devait survenir dans le système, merci de contacter l'assistance technique.

Tableau 3-2 Alarmes/signalisations CN

000.000 - 009.999	Alarmes générales	
010.000 - 019.999	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 3-3 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	Modules de freinage
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)
235.200 - 235.999	Terminal Module 31 (TM31)
236.000 - 236.999	Hub Module DRIVE-CLiQ
237.000 - 237.999	Module d'atténuation haute fréquence
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 3-4 Alarmes de périphérie

300.000 - 399.999	Alarmes de périphérie

Tableau 3-5 Alarmes/messages AP

400.000 - 400.999	Alarmes AP générales	
700.000 - 700.247	Alarmes utilisateur	Les alarmes et messages sont générés par l'OEM.
701.000 - 701.999	Alarmes utilisateur étendues	

Alarmes CN

4

0 Aucune (autre) alarme présente

Description : Lorsque la communication (service de variables) demande plus d'alarmes qu'il n'y en a actuellement dans la liste d'alarmes, alors cette alarme est communiquée comme reconnaissance de fin de liste.

Réaction : Absence de réaction d'alarme.

Remède : --

Poursuite du programme : Interne

1000 Erreur système %1 %2 %3 %4

Paramètres : %1 = numéro d'erreur système
%2 = paramètre générique
%3 = paramètre générique
%4 = paramètre générique

Description : Cette alarme signale des états d'erreurs internes qui, en liaison avec le numéro d'erreur indiqué, renseignent sur la cause et la localisation de l'erreur.

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 : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

1001 Erreur système %1 %2 %3 %4

Paramètres : %1 = numéro d'erreur système
%2 = paramètre générique
%3 = paramètre générique
%4 = paramètre générique

Description : Cette alarme signale des états d'erreurs internes qui, en liaison avec le numéro d'erreur indiqué, renseignent sur la cause et la localisation de l'erreur.

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

Remède : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

1002 Erreur système %1 %2 %3 %4

Paramètres : %1 = numéro d'erreur système
%2 = Remarque sur la localisation du défaut
%3 = paramètre générique
%4 = paramètre générique

Description : Cette alarme signale des états d'erreurs internes qui, en liaison avec le numéro d'erreur indiqué, renseignent sur la cause et la localisation de l'erreur.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

1004 Réaction à l'alarme NCK mal configurée

Paramètres : %1 = numéro d'alarme erroné

Description : La réaction à l'alarme de NCK configurée par le système d'exploitation ou par le concepteur de cycles de compilation est erronée.

Réaction : CN pas prête.
Canal pas prêt.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Si ce genre d'erreur système se produit, s'adresser au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, merci de fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Fichiers journaux générés à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

1005 Erreur du système d'exploitation %1 Paramètres %2 %3 %4

Paramètres : %1 = numéro d'erreur du système d'exploitation
%2 = paramètre d'erreur du système d'exploitation 1
%3 = paramètre d'erreur du système d'exploitation 2
%4 = paramètre d'erreur du système d'exploitation 3

Description : Cette alarme indique que le système d'exploitation a détecté un défaut important dans le système.

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 : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

1010 [Canal %1 :] Erreur système %2 Action '%3<ALNX>'

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'erreur système
%3 = numéro d'action/nom d'action

Description : Cette alarme signale des états d'erreurs internes qui, en liaison avec le numéro d'erreur indiqué, renseignent sur la cause et la localisation de l'erreur.

Réaction : CN pas prête.
Arrêt interpréteur.
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 : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

1011 [Canal %1 :] %3 %4 Erreur système %2

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'erreur système
%3 = Paramètre optionnel : numéro de bloc, étiquette
%4 = Paramètre optionnel : numéro d'action, ...

Description : Cette alarme signale des états d'erreurs internes qui, en liaison avec le numéro d'erreur indiqué, renseignent sur la cause et la localisation de l'erreur.

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

Remède : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

1012 [Canal %1 :] Erreur système %2 %3 %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'erreur système
%3 = paramètre 1
%4 = paramètre 2

Description : Cette alarme signale des états d'erreurs internes qui, en liaison avec le numéro d'erreur indiqué, renseignent sur la cause et la localisation de l'erreur.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

1013 [Canal %1 :] Erreur système %2 %3 %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'erreur système
%3 = paramètre générique
%4 = paramètre générique

Description : Cette alarme signale des états d'erreurs internes qui, en liaison avec le numéro d'erreur indiqué, renseignent sur la cause et la localisation de l'erreur.

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 : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

1014 [Canal %1 :] Erreur système %2 %3 %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'erreur système
%3 = paramètre générique
%4 = paramètre générique

Description : Cette alarme signale des états d'erreurs internes qui, en liaison avec le numéro d'erreur indiqué, renseignent sur la cause et la localisation de l'erreur.

Réaction : GMFC pas prêt.
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 : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

1015 [Canal %1 :] Axe %2 Erreur système %3 %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe
%3 = numéro d'erreur système
%4 = paramètre générique

Description : Cette alarme signale des états d'erreurs internes qui, en liaison avec le numéro d'erreur indiqué, renseignent sur la cause et la localisation de l'erreur. Spécialement pour le paramètre %3 (numéro d'erreur système) = 840001 = problème avec la gestion d'outils, le paramètre %2 ne contient pas l'identification pour l'axe mais d'autres informations pour le diagnostic (=état de la gestion des données/n° de magasin/n° d'emplacement/n° T).

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

Remède : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

1016 [Canal %1 :] Axe %2 Erreur système %3 %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe
%3 = numéro d'erreur système
%4 = paramètre générique

Description : Cette alarme signale des états d'erreurs internes qui, en liaison avec le numéro d'erreur indiqué, renseignent sur la cause et la localisation de l'erreur.

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

Remède : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

1017 [Canal %1 :] Axe %2 Erreur système %3 %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe
%3 = numéro d'erreur système
%4 = paramètre générique

Description : Cette alarme signale des états d'erreurs internes qui, en liaison avec le numéro d'erreur indiqué, renseignent sur la cause et la localisation de l'erreur.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

1018 [Canal %1 :] Erreur de virgule flottante dans la tâche %2, poste %3, état FPU : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = ID de la tâche
%3 = priorité du poste
%4 = état FPU

Description : L'unité à virgule flottante du processeur a constaté une erreur de calcul.

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 : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

1019 [Canal %1 :] Erreur de virgule flottante dans l'adresse %3 de la tâche %2, état FPU : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = ID de la tâche
%3 = adresse codée de l'opération à l'origine de l'erreur
%4 = état FPU

Description : L'unité à virgule flottante du processeur a déclenché une exception en raison d'une erreur de calcul.

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 : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

1020 [Canal %1 :] Erreur de virgule flottante dans tâche CC %2 Adresses %3, état FPU %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Nom de fichier CC
%3 = Adresse codée (absolu + incrémental) de l'opération à l'origine de l'erreur
%4 = Etat FPU et ID de la tâche

Description : L'unité à virgule flottante du processeur a déclenché une exception en raison d'une erreur de calcul.
L'erreur de calcul s'est produite dans un cycle de compilation.

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 : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

1160 Erreur assertion dans %1: %2

Paramètres : %1 = chaîne de caractères (chemin avec noms de programme)
%2 = chaîne de caractères (numéro de ligne)

Description : Cette alarme est uniquement destinée au développement et n'apparaîtra pas dans les versions de logiciel livrées à l'utilisateur. Pour un client OEM, cette alarme pourrait parfaitement renseigner sur la présence d'une alarme dans le logiciel système. Le traitement 'assertion' permet, dans la phase de développement, de définir dans le logiciel système des conditions de défaut qui, lorsqu'elles sont remplies, déclenchent cette alarme. Le développement terminé, cette sortie d'alarme n'est plus active.

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.
Réaction d'alarme non retardée.

Remède : Examiner la cause du défaut dans la partie de logiciel indiquée au numéro de ligne indiqué.

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

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 : Informer le personnel / le service après-vente habilité. Contrôler 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, adressez-vous au support technique.
http://www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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.
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 : - Informer le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier le temps de cycle de surveillance dans le MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT et l'adapter au 1er cycle OB1.
- Rechercher l'origine de l'erreur dans l'AP et l'éliminer (boucle ou arrêt dans le programme utilisateur).
Si ce genre d'erreur système se produit, s'adresser au support technique.
http://www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, merci de fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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

2110 Alarme température NCK

Description : Le capteur de température a atteint le seuil de réponse.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Un abaissement de température de 7 degrés C est nécessaire pour la réinitialisation du capteur.

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

2130 Remarque : le mot de passe standard est toujours actif pour au moins l'un des niveaux d'accès constructeur, maintenance ou utilisateur. %1

Paramètres : %1 = Niveau(x) d'accès

Description : Pour des raisons de sécurité informatique, éviter d'utiliser des mots de passe standard sur la machine.
Veuillez créer des mots de passe individuels afin de protéger la machine contre toute modification non autorisée.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le mot de passe du niveau d'accès correspondant (-> "Groupe fonctionnel Mise en service" -> "Mot de passe" -> "Modifier mot passe").

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

2140 La position courante du commutateur de maintenance force l'effacement de la SRAM (effacement général actif) à la remise sous tension suivante

Description : Le commutateur d'initialisation se trouve actuellement sur effacement général. Il s'ensuit que, lors de la réinitialisation suivante de la carte, la SRAM de la carte est effacée. Ce faisant, la mémoire des données CN est perdue.

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

Remède : Remettre le commutateur d'initialisation à zéro.

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

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 (acquittement de l'arrêt d'urgence).

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

3001 Arrêt d'urgence interne

Description : Cette alarme n'est pas visualisée.

Réaction : CN pas prête.
Réaction d'alarme locale.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Aucun remède requis.

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 : Informer 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.

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 MD20070 $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 affecté à plusieurs canaux sans définir un canal maître pour cet axe.
L'affectation 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. L'affectation des canaux peut être effectuée en fonction des nécessités de l'usinage dans le programme pièce.
Voir aussi le PM

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 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

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

- 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.

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 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 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 le MD20050 $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 MD20070 $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. Noter qu'en raison des blancs dans les axes de canal, certains indices du MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED sont autorisés à rester inutilisés et ne comptent donc pas comme des 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 le MD20070 $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 (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).

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. Introduire 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

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.

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.

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. Choisir pour le descripteur à entrer une suite de caractères qui n'a pas encore été utilisée par le système (15 caractères maxi).

Poursuite du programme : Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Choisir pour le descripteur à entrer une suite de caractères qui n'a pas encore été utilisée par le système (15 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Vérifier la configuration des axes et entrer le descripteur manquant dans le PM ; si cet axe n'existe pas, entrer 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), entrer 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Compléter correctement le descripteur.

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

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 : Informer 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.

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, ...

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.
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.

4058 Erreur de configuration système (%1, %2)

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

Description : Une erreur est apparue à la lecture et à la mise à l'échelle de paramètres machine. La signification du code d'erreur peut être trouvée à l'aide de la liste ci-dessous:
60 = fichier non trouvé
70 = erreur à l'ouverture du fichier
80 = signature invalide
81 = fichier corrompu
82 = mauvais format

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 autorisé ou le S.A.V.

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

4059 Erreur à la lecture de la configuration système (%1, %2)

Paramètres : %1 = Numéro PM
%2 = Code d'erreur

Description : Une erreur est apparue à la lecture et à la mise à l'échelle de paramètres machine.

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 autorisé ou le S.A.V.

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 démandé
- 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).

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer 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 sur la carte CompactFlash ont été chargées dans la SRAM.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Recharger les paramètres machine spécifiques.

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 stockées 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 avec la dernière copie de sauvegarde. Par conséquent, les modifications qui ont été effectuées dans la mémoire tampon depuis la dernière mise à jour de la copie de sauvegarde sont perdues.
Une cause possible de l'incohérence des données peut résider dans un dépassement de la durée de maintien. Prendre en considération le temps d'activation nécessaire de la commande conformément aux instructions 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 MD10230 $MN_SCALING_FACTORS_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 paramètres machine suivants conditionnent la normalisation d'autres PM :

MD10220 $MN_SCALING_USER_DEF_MASK

MD10230 $MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF

MD10240 $MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC

MD10250 $MN_SCALING_VALUE_INCH

MD30300 $MA_IS_ROT_AX

Il faut redémarrer la CN après une modification de ces données. L'introduction de données corrélatives ne deviendra active qu'après le redémarrage.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer 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 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.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer 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 de PM ou lors de la définition de paramètres machine du programme pièce, une tentative a été faite de définir un paramètre dont le degré de protection nécessite un droit d'accès de niveau supérieur à celui qui est actuellement activé sur la commande. 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.

Réaction : 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 dans le fichier PM/programme pièce.

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.

Réaction : 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 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 Ko de trop de 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 exige plus de mémoire qu'il y en a à disposition.

Le troisième paramètre indique le nombre de Ko demandés au-delà de la capacité maximale disponible. Remarque : 1 Ko équivaut à 1024 octets. 1 Mio (parfois abrégé en Mo) équivaut à 1024 Ko.

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 de ce type de mémoire peut être lue dans le MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC et est définie à l'aide de l'OD19240 $ON_USER_MEM_DYNAMIC.
- "S" représente une mémoire utilisateur statique ou avec tampon. On y trouve généralement les programmes pièce, mais aussi les données de correction, les paramètres R, les paramètres d'outil. La taille de ce type de mémoire peut être lue dans le MD18230 $MN_MM_USER_MEM_BUFFERED et est définie à l'aide de l'OD19250 $ON_USER_MEM_BUFFERED.
- "iS" représente une mémoire utilisateur interne statique ou avec tampon. Ce type de mémoire est défini d'office par la capacité de mémoire actuelle et n'est pas réglable. Quelques fonctions seulement du NCK utilisent cette mémoire.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Il est possible de poursuivre sans modification. L'alarme n'a aucune conséquence négative.

Pour exécuter la modification, il existe les possibilités suivantes pour corriger l'erreur. Noter que la correction dépend du droit d'accès et de la capacité mémoire actuelle du NCK :

- Essayer à nouveau avec une valeur plus faible. Observer alors comment varie la valeur du paramètre 3
- Lorsque le modèle de commande utilisé l'autorise, étendre la mémoire. Noter que ceci n'est pas possible lorsque le paramètre 4 est égal à "iS"
- Augmenter éventuellement la mémoire utilisateur du NCK lorsque cela est autorisé. Avec le droit d'accès approprié, il est possible de modifier les paramètres machine (voir plus haut). Une extension de la mémoire tampon est en général payante.

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.

4087 [Canal %1 :] Option '%2<OPTNX>' active, broche non autorisée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Description succincte de l'option

Description : Si l'option 'IPO rapide' est activée dans un système, les canaux actifs ne doivent contenir aucune broche.

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

Remède : Informer les personnes/le SAV habilités.
- Désactiver l'option
- Mettre MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX = 0

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

4088 Option '%1<OPTNX>' active, période d'appel de l'interpolateur de %2 ms non autorisée

Paramètres : %1 = Description succincte de l'option
%2 = Période d'appel de l'interpolateur

Description :

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

Remède : Informer les personnes/le SAV habilités.
- Désactiver l'option
- Augmenter la période d'appel de l'interpolateur

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

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.

4099 %1 Erreur au moment de traiter l'initialisation des PM

Paramètres : %1 = Nombre d'erreurs

Description : Des erreurs se sont produites au moment de traiter l'initialisation des paramètres machine. Une description précise de ces erreurs figurent dans les fichiers journaux du démarrage.

Réaction : CN pas prête.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel / service de SAV habilités.

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

4115 Le rapport de temps de la tâche de communication pour l'interpolation a été réglé à %1

Paramètres : %1 = Chaîne de caractères (nouveau rapport)

Description : La valeur du MD10072 $MN_COM_IPO_TIME_RATIO a été adaptée. Cela peut uniquement survenir lorsque la valeur du paramètre machine est < 1 et que le temps calculé n'est donc pas un multiple du temps de cycle du régulateur 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.

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 : Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :
Configurer dans le MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] une fonction M non occupée par le système.
Configurer dans le MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR un indice de champ valide.

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 surveillés au démarrage :
- 0 <= PM 28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[0] <= 8
- 0 <= PM 28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[1] <= (PM 28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE + 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.

4170 Numéro de fonction M non valable pour la synchronisation de canal

Description : Dans le PM10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN ou PM10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX pour la configuration de la plage de numéros M pour la synchronisation de canal dans le mode ISO2/3, le numéro M indiqué est compris entre 0 et 99 ou le PM10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX est inférieur à PM10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN.

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 PM10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN et PM10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX.

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 paramétre 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 géometrique %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 MD30310 $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 MD30300 $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 %1 Paramètre %2 %3 %4

Paramètres : %1 = numéro d'erreur du système d'exploitation

%2 = paramètre d'erreur du système d'exploitation 1

%3 = paramètre d'erreur du système d'exploitation 2

%4 = paramètre d'erreur du système d'exploitation 3

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.

4270 Paramètre machine %1 contient affectation à l'octet CN 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 CN 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 CN 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 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. 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 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. 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le PM.

Poursuite du programme : Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer 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 deux 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 : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer 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 un 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 : Cette alarme est générée par la tentative de mise en œuvre de plus de transformations dans un groupe.
Un nombre limité de blocs de paramètres machine (en règle générale 2) est à disposition pour chacun des groupes de transformations associées, p. ex. transformations d'orientation, Transmit, Tracyl etc.
Exemple :
Deux transformations d'orientation sont admissibles. Par exemple, dans 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 ==> cette entrée 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 des paramètres machine valides.

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 concaténée est mal paramétrée (MD24995 $MC_TRACON_CHAIN_1 ou MD24996 $MC_TRACON_CHAIN_2). Les causes suivantes sont possibles :
- La liste des transformations à concaténer commence par un 0. Une entrée différente de zéro au moins est nécessaire.
- La liste des transformations à concaténer 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 concaténée. Exemple : la transformation en cascade est la quatrième dans le système, c'est-à-dire MD24400 $MC_TRAFO_TYPE_4 = 8192. Dans la liste correspondante, par ex. MD24995 $MC_TRACON_CHAIN_1[...], seules les valeurs 1, 2 ou 3 peuvent donc être saisies.
- Une concaténation non autorisée est réglée. Les restrictions suivantes s'appliquent actuellement : on ne peut pas concaténer plus de deux transformations. La première transformation doit être une transformation d'orientation, Transmit, transformation d'une surface latérale ou axe incliné. La seconde transformation doit être une transformation axe incliné.

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 une concaténation de transformations 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 = Indice de l'axe géométrique 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 MD2.... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_ ou MD2.... $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 = Indice de l'axe de transformation

Description : Le contenu du paramètre machine indiqué (descripteur et indice de champ) 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 de canal.
- dans la transformation à 7 axes, il y a plus d'un axe externe inscrit dans PM2.... $MC_TRAFO_AXES_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 MD2.... $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 invalide.
- 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 MD18880 $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.
- 16. L'axe rotatif défini dans $NT_ROT_AX_NAME[n,1] a été défini plusieurs fois.
- 17. L'axe rotatif défini dans $NT_ROT_AX_NAME[n,2] a été défini plusieurs fois.
- 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.
- 26. L'axe linéaire défini dans $NT_GEO_AX_NAME[n,1] a été défini plusieurs fois.
- 27. L'axe linéaire défini dans $NT_GEO_AX_NAME[n,2] a été défini plusieurs fois.
- 28. Dans la description de la cinématique de la transformation, un axe linéaire a été indiqué plusieurs fois (au moins deux éléments de chaîne de type AXIS_LIN renvoient dans le composant $NK_AXIS[n] au même axe machine).
- 29. Dans la description de la cinématique de la transformation, un axe rotatif a été indiqué plusieurs fois (au moins deux éléments de chaîne de type AXIS_ROT renvoient dans le composant $NK_AXIS[n] au même axe machine).
- 30. L'orientation de base n'est pas définie. En d'autres termes, 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, 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.
- 36. Le nombre d'axes rotatifs concernés qui ont été trouvés dans la chaîne Pièce ne concorde pas avec le contenu de $NT_ROT_AX_CNT[n,0].
- 37. Le nombre d'axes rotatifs concernés qui ont été trouvés dans la chaîne Outil ne concorde pas avec le contenu de $NT_ROT_AX_CNT[n,1].
- 40. Les premier et deuxième axes d'orientation d'une transformation d'orientation sont parallèles.
- 41. Les deuxième et troisième axes 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 invalide : l'axe d'orientation n'est pas perpendiculaire au plan défini par les deux axes géométriques.
- 47. La variable système $NT_CLOSE_CHAIN_P est verrouillée dans la version actuelle du logiciel et ne peut contenir qu'une chaîne vide.
- 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.
- 68. La fonction "Fermeture de la chaîne Pièce" n'est pas définie pour cette transformation.
- 69. La fonction "Fermeture de la chaîne Outil" n'est pas définie pour cette transformation.

- 80. Ordre de définition non autorisé des axes d'orientation. Les axes d'orientation dans $NT_ROT_AX_NAME[n, 0..2] doivent être définis 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 les 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 MD30502 $MA_INDEX_AX_DENOMINATOR, MD30501 $MA_INDEX_AX_NUMERATOR ou MD30330 $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 (somme des axes linéaires, axes rotatifs et éléments constants) a été dépassé. Dans ce contexte, une suite d'éléments constants dans une chaîne non interrompue par un axe compte comme un seul élément.

  Actuellement, le nombre maximum autorisé d'éléments cinématiques 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.
- 105. Le nombre maximum autorisé d'axes de transformation constants (axes (rotatifs) redondants), interdits de mouvement pendant une transformation active, a été dépassé.

  Actuellement, le nombre maximum autorisé d'axes rotatifs 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.
- 110. L'élément de chaîne cinématique avec le nom contenu dans $NT_T_CHAIN_FIRST_ELEM[n] n'a pas été trouvé.
- 111. L'élément de chaîne cinématique avec le nom contenu dans $NT_P_CHAIN_FIRST_ELEM[n] n'a pas été trouvé.
- 141. Le chiffre composé de trois bits pour l'identification de la permutation des axes géométriques (bit 11 à bit 13 dans $NT_CNTRL[n] pour Transmit ou Tracyl) contient une valeur supérieure à 5.
- 142. Permutation des axes géométriques (bit 11 à bit 13 dans $NT_CNTRL[n] pour Transmit ou Tracyl) non autorisée. Lors de l'affectation des axes géométriques aux axes d'entrée de la transformation, les positions inoccupées ne doivent pas être échangées.
- 143. Le paramétrage de la transformation Transmit ou Tracyl requiert un axe de désaxage.
- 144. Un nom d'axe doit être saisi dans $NT_ROT_AX_NAME[n, 1] exclusivement.
- 145. Après l'axe polaire ($NT_ROT_AX_NAME[n, 1]), un offset non valide est saisi dans la chaîne cinématique en direction de l'origine pièce.
- 146. Lorsque le bit 19 est activé dans $NT_CNTRL[n] pour Transmit ou Tracyl, le dernier élément de la chaîne cinématique doit être un axe rotatif ou une rotation constante.
- 149. Après l'axe polaire ($NT_ROT_AX_NAME[n, 1]), une rotation non autorisée est active en direction de l'origine pièce (rotation constante ou axe rotatif constant).
- 150. Type non autorisé d'un élément de chaîne (erreur système)
- 160. Aucun nom d'axe n'est saisi dans $NT_GEO_AX_NAME[n, 0].
- 161. Aucun nom d'axe n'est saisi dans $NT_GEO_AX_NAME[n, 1] bien qu'un axe de désaxage soit spécifié.
- 170. Le seul axe géométrique défini doit être dans $NT_GEO_AX_NAME[n, 2].
- 171. Le paramètre $NT_GEO_AX_NAME[n, 2] est vide. L'entrée doit toujours exister dans $NT_GEO_AX_NAME[n, 2].
- 180. Aucune broche n'a été définie (la transformation Tournage avec interpolation nécessite une broche).
- 181. Plus d'un axe de rotation a été défini (la transformation Tournage avec interpolation nécessite exactement un axe de rotation, défini en tant que broche).
- 182. Pour la transformation Tournage avec interpolation, la broche doit être définie dans $NT_ROT_AX_NAME[n, 0].
- 183. Pour la transformation Tournage avec interpolation, un axe de rotation qui n'est pas configuré en tant que broche a été défini dans $NT_ROT_AX_NAME[n, 0].
- 184. Pour la transformation Tournage avec interpolation, le sens de la broche dans $NK_OFF_DIR n'a pas été saisi sous la forme (0,0,-1).

- 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 au début 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.
- 500. Aucune chaîne de transformation n'a été définie pour une transformation concaténée ; au moins une transformation doit être définie avec $NT_TRACON_CHAIN[].
- 501. La transformation indiquée dans $NT_TRACON_CHAIN[n, 0] n'est pas définie.
- 502. La transformation indiquée dans $NT_TRACON_CHAIN[n, 1] n'est pas définie.
- 503. La transformation indiquée dans $NT_TRACON_CHAIN[n, 2] n'est pas définie.
- 504. La transformation indiquée dans $NT_TRACON_CHAIN[n, 3] n'est pas définie.
- 520. Le bloc de données de transformation spécifié lors de l'activation d'une transformation concaténée est incorrect.
- 521. La définition de la chaîne de transformations provoque une récursion infinie.
- 522. Trop de transformations concaténées ont été définies lors de la définition d'une chaîne de transformations (nombre maximum : 8).
- 523. Une chaîne non autorisée de transformations partielles a été configurée dans une transformation concaténée.
- 1000. Impossible d'activer la transformation OEM, car elle n'a pas été déclarée par le CC.
- 1001. La transformation OEM a été déclarée comme transformation d'orientation, mais elle n'a pas été configurée comme telle.
- 1002. La transformation OEM a été configurée comme transformation d'orientation, mais elle n'a pas été déclarée comme telle.
- 1003. La transformation OEM activée se comporte comme une transformation d'orientation, alors qu'elle n'a pas été configurée ni déclarée pour les orientations.
- 1004. Aucun axe géométrique n'a été défini pour la transformation OEM activée (ni par le CC, ni dans les variables système $NT_GEO_AX_NAME[n, i]).
- 1005. Aucun axe d'orientation n'a été défini pour la transformation OEM activée (ni par le CC, ni dans les variables système $NT_ROT_AX_NAME[n, i]), alors qu'elle a été configurée comme transformation d'orientation.
- 1006. La transformation OEM ne prend en charge aucune rotation de l'orientation, alors que la transformation a été configurée avec 3 axes d'orientation.
- 1007. La transformation OEM a été conçue pour les rotations de l'orientation, alors que la transformation n'a pas été configurée à cet effet (moins de 3 axes d'orientation).
- 1050. La transformation OEM signale une erreur générale d'analyse de cinématique. (Cela se produit p. ex. lorsque la méthode analyseChain() n'a pas été implémentée dans le CC.)
- 1051. Lors de l'analyse de la chaîne cinématique par la transformation OEM, un élément inconnu a été détecté.
- 1052. Un élément Offset est mal placé dans la chaîne cinématique pour la transformation OEM.
- 1053. La disposition spécifiée d'un axe linéaire dans la chaîne cinématique n'est pas autorisée.
- 1054. La disposition spécifiée d'un axe rotatif dans la chaîne cinématique n'est pas autorisée.
- 1055. La direction spécifiée d'un axe linéaire dans la chaîne cinématique n'est pas autorisée.
- 1056. Le sens de rotation spécifié d'un axe rotatif dans la chaîne cinématique n'est pas autorisé.

- 1057. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse de cinématique des cycles de compilation.
- 1058. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse de cinématique des cycles de compilation.
- 1059. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse de cinématique des cycles de compilation.
- 1060. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse de cinématique des cycles de compilation.
- 1061. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse de cinématique des cycles de compilation.
- 1062. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse de cinématique des cycles de compilation.
- 1063. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse de cinématique des cycles de compilation.
- 1064. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse de cinématique des cycles de compilation.
- 1065. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse de cinématique des cycles de compilation.
- 1066. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse de cinématique des cycles de compilation.
- 1067. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse de cinématique des cycles de compilation.
- 1068. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse de cinématique des cycles de compilation.
- 1069. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse de cinématique des cycles de compilation.
- 1070. L'orientation de l'outil dans la position initiale doit être parallèle à l'un des axes de coordonnée X, Y ou Z (valeur de la variable $NT_BASE_ORIENT[i]).
- 1071. L'orientation de l'outil dans la position initiale ne doit pas être parallèle à la direction X (valeur de la variable $NT_BASE_ORIENT[0]).
- 1072. L'orientation de l'outil dans la position initiale ne doit pas être parallèle à la direction Y (valeur de la variable $NT_BASE_ORIENT[1]).
- 1073. L'orientation de l'outil dans la position initiale ne doit pas être parallèle à la direction Z (valeur de la variable $NT_BASE_ORIENT[2]).
- 1074. Le vecteur normal de l'outil dans la position initiale doit être parallèle à l'un des axes de coordonnée X, Y ou Z (valeur de la variable $NT_BASE_ORIENT_NORMAL[i]).
- 1075. Le vecteur normal de l'outil dans la position initiale ne doit pas être parallèle à la direction X (valeur de la variable $NT_BASE_ORIENT_NORMAL[0]).
- 1076. Le vecteur normal de l'outil dans la position initiale ne doit pas être parallèle à la direction Y (valeur de la variable $NT_BASE_ORIENT_NORMAL[1]).
- 1077. Le vecteur normal de l'outil dans la position initiale ne doit pas être parallèle à la direction Z (valeur de la variable $NT_BASE_ORIENT_NORMAL[2]).
- 1078. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse des paramètres de transformation des cycles de compilation.
- 1079. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse des paramètres de transformation des cycles de compilation.
- 1080. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse des paramètres de transformation des cycles de compilation.
- 1081. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse des paramètres de transformation des cycles de compilation.
- 1082. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse des paramètres de transformation des cycles de compilation.
- 1083. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse des paramètres de transformation des cycles de compilation.
- 1084. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse des paramètres de transformation des cycles de compilation.
- 1085. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse des paramètres de transformation des cycles de compilation.
- 1086. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse des paramètres de transformation des cycles de compilation.
- 1087. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse des paramètres de transformation des cycles de compilation.
- 1088. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse des paramètres de transformation des cycles de compilation.
- 1089. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse des paramètres de transformation des cycles de compilation.
- 1090. Réservé pour les messages d'erreur de l'analyse des paramètres de transformation des cycles de compilation.
- 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.

Remarque :

Le paramètre 4 contient les descriptions des paramètres 5 et 6 séparées par le caractère "|".

- 5 = indice du bloc de données de transformation
- 6 = numéro d'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 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 préréglées. Dans certaines circonstances, cela peut entraîner des pertes de données (même en mémoire tampon).

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer 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 : Informer 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.

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.

4610 module de manivelle invalide pour %1e manivelle

Paramètres : %1 = Module manivelle
Description : Le module sollicité par le MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE pour la %1e manivelle n'est pas disponible. Par conséquent, il est toujours nécessaire de régler le MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 pour les manivelles raccordées directement.
Réaction : Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède : Régler le PM11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 pour la manivelle concernée.
Poursuite du programme : Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4611 entrée invalide pour %1 manivelle

Paramètres : %1 = Entrée pour manivelle

Description : L'entrée sollicitée pour la %1e manivelle par le MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT n'est pas disponible. Sur différents systèmes, il est possible de raccorder directement 2 voire 3 manivelles au maximum.

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

Remède : Configurer sur l'entrée valide le PM11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT pour la manivelle concernée.

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

4620 module de manivelle invalide pour %1e manivelle

Paramètres : %1 = Module manivelle

Description : Le module sollicité par le MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE pour la %1e manivelle n'est pas disponible. Par conséquent, il est toujours nécessaire de régler le MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 pour les manivelles raccordées directement.

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

Remède : Régler le MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 pour la manivelle correspondante.
Pour les autres systèmes, il convient de vérifier le MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT.

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

4621 entrée invalide pour %1 manivelle

Paramètres : %1 = Entrée pour manivelle

Description : L'entrée sollicitée pour la %1e manivelle via le MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT n'est pas disponible. Il est possible de raccorder directement 2 manivelles au maximum.

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

Remède : Configurer le MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT sur l'entrée admissible pour la manivelle correspondante.
En outre, il convient de vérifier le MD11350 $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/PROFINET.

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

Remède : Pour la manivelle PROFIBUS/PROFINET concernée, configurer le MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE de sorte qu'il existe un renvoi valide à un élément dans le tableau (array) du MD11353 $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/PROFINET.

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

Remède : Configurer pour la manivelle PROFIBUS/PROFINET correspondante le MD11352 $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/PROFINET 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/PROFINET, 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 PROFIBUS/PROFINET actuelle.

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

Remède : Vérifier si le MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE de la manivelle concernée est correct. Vérifier si l'adresse de base logique indexée du slot de manivelle PROFIBUS/PROFINET dans le tableau des paramètres machine MD11353 $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] est correcte.

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

4640 module de manivelle invalide pour %1e manivelle

Paramètres : %1 = Module manivelle

Description : Avec ETHERNET uniquement :
Le module manivelle sollicité pour la %1e manivelle via le PM11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE n'est pas disponible pour les manivelles ETHERNET. Pour configurer des manivelles ETHERNET, il faut toujours régler PM11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

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

Remède : Régler le PM11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 pour la manivelle concernée.

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

4641 entrée invalide pour %1 manivelle

Paramètres : %1 = Entrée pour manivelle

Description : Avec ETHERNET uniquement :
L'entrée de manivelle sollicitée pour la %1e manivelle via le 11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT n'est pas disponible pour les manivelles ETHERNET. Il est possible de configurer jusqu'à 6 manivelles.

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

Remède : Configurer sur l'entrée valide le PM11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT pour la manivelle concernée.

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 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 : Informer le personnel / service habilités.
Réduire le nombre de contrats de communication traités en parallèle ou augmenter le PM 10134 $MN_MM_NUM_MMC_UNITS.
L'alarme peut être inhibée par le PM 11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit 15.

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

5010 Contrat de communication irréalisable %1

Paramètres : %1 = indication concernant les ressources concernées.

Description : Le contrat de communication 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 : Informer le personnel / service habilités.
Réduire le nombre de contrats de communication traités en parallèle. Un augmentation des ressources est impossible.
L'alarme peut être inhibée par le PM 11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit 15.

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

5020 Le contrat de communication est trop volumineux %1

Paramètres : %1 = Indication concernant l'action non autorisée..

Description : Le contrat de communication n'est pas autorisé. Cause : le contrat est trop volumineux pour la taille de PDU utilisée.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel / service habilités.
Corriger la configuration du contrat de communication côté client (IHM, AP ou OPCUA).
L'alarme peut être inhibée par le PM 11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 27.

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

5030 Contrat de communication irréalisable %1

Paramètres : %1 = indication concernant les ressources concernées.

Description : Impossible d'exécuter le contrat de communication car le support de communication est surchargé de manière générale.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel / service habilités.
Contrôler si le nombre d'appareils connectés au NCK dépasse le nombre autorisé.
L'alarme peut être inhibée par le PM 11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 28.

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.

Informer 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 préréglages 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 l'ordre AP et le numéro d'état de l'acquittement.

Le code d'erreur (%4) donne des informations supplémentaires sur l'alarme :

- 0 = non défini
- 1 = état interdit pour ce numéro d'instruction ou état non défini reçu par l'AP.
- 2 = n° de magasin/n° d'emplacement source et/ou destination de l'ancien outil inconnu.
- 3 = l'emplacement source dans ACK ne correspond pas à l'ordre ou à l'emplacement d'outil actuel.
- 4 = n° de magasin et/ou n° d'emplacement de destination dans ACK pas la destination finale dans CMD.
- 5 = non défini
- 6 = n° de magasin et/ou n° d'emplacement source du nouvel outil inconnu.
- 7 = Ordre AP avec données incohérentes : numéro d'ordre NCK différent de l'acquittement AP ou il n'y a aucun ordre NCK pouvant être acquitté.
- 8 = Lors d'un déplacement d'outil asynchrone ou d'un refus d'outil, il n'y a aucun outil à l'emplacement cible.
- 9 = Les données de l'ordre 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 tampon.
- 11 = Position MT non valide indiquée.
- 12 = Lors d'un changement d'outil à partir d'un multitool ou d'un positionnement MT, l'AP ne doit pas acquitter avec une autre valeur la position de multitool spécifiée par le NCK.
- 13 = Le refus d'outil n'est pas 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 : 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 : Informer 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 multitools 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 : Cette alarme a une fonction d'information seulement. Vérifier les corrections d'erreur possibles.

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 : Cette alarme a une fonction d'information seulement. Vérifier les corrections d'erreur possibles.

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 : Cette alarme a une fonction d'information seulement. Vérifier les corrections d'erreur possibles.

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 = 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 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 : Cette alarme a une fonction d'information seulement. Vérifier les corrections d'erreur possibles.

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 IHM 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 IHM 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 IHM a donné l'ordre de déplacement : vérifier si l'ordre IHM 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 IHM 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 IHM 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 multitool 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'acquittement 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'acquittement 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/supports/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.

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 IHM, des fichiers FIFO, des programmes CN, ... peuvent être concernés.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :
Adapter la taille de la mémoire tampon via le MD18230 $MN_MM_USER_MEM_BUFFERED
Augmenter la place disponible dans la mémoire tampon, par ex. en déchargeant les programmes pièces inutilisés
Réduire la taille du tampon (voir le MD18230 $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 IHM, des fichiers FIFO, des programmes CN; des programmes de cycles, ...

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :
- Effacer ou décharger des fichiers, p. ex. des programmes pièce
- Augmenter le nombre de fichiers dans le système de fichiers dans le MD18320 $MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM ou le MD18321 MD_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM
- Dans le cas de la mémoire de cycles Siemens, 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 MD18370 $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES détermine le nombre de fichiers journaux pour les utilisateurs de la journalisation. Il y a cependant plus de fichiers journaux utilisés que de fichiers configurés.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Augmenter le nombre de fichiers journaux dans le MD18370 $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES.

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 : Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :
- Effacer ou décharger le répertoire, p. ex. la pièce
- Augmenter le nombre de répertoires dans le MD18310 $MN_MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM.

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.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :

Marquer le fichier comme données binaires, p. ex. via l'extension : .BIN

Lorsque le bloc de programme pièce est très long, le scinder

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

6568 Limite de la mémoire CNC étendue atteinte

Description : La mémoire disponible pour la fonction 'Mémoire utilisateur étendue CNC' est épuisée.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Supprimer des fichiers dans la mémoire CNC étendue

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

6569 Limite de la mémoire utilisateur IHM atteinte sur la carte mémoire

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

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Supprimer des fichiers sur la carte mémoire

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 du 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.

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.

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_PROTOC_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_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP.

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

6710 Perte de données pendant l'exécution de Trace dans le groupe fonctionnel Diagnostic. Cycle d'interpolation trop sollicité par la fonction Trace.

Description : Perte de données pendant l'exécution de Trace dans le groupe fonctionnel Diagnostic. Le cycle d'interpolation est trop sollicité par la fonction Trace si bien que certains enregistrements doivent être rejetés. Ceci doit empêcher un ralentissement de la production par la fonction Trace.

L'alarme peut être inhibée par le PM 11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Sélectionner moins de données ou augmenter le temps de cycle d'interpolation.

L'alarme peut être inhibée par le PM 11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26.

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

6720 Perte de données pendant l'exécution de Trace dans le groupe fonctionnel Diagnostic. Communication avec l'IHM trop sollicitée par la fonction Trace.

Description : Perte de données pendant l'exécution de Trace dans le groupe fonctionnel Diagnostic. La communication avec l'IHM est trop sollicitée par la fonction Trace si bien que certains enregistrements doivent être rejetés. Ceci doit empêcher un ralentissement de la production par la fonction Trace.

L'alarme peut être inhibée par le PM 11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Sélectionner moins de données ou réduire la cadence d'échantillonnage.

L'alarme peut être inhibée par le PM 11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26.

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

6730 Perte de données pendant l'exécution de Trace dans le groupe fonctionnel Diagnostic. Le prétraitement de blocs est trop sollicité.

Description : Impossible de reprendre suffisamment rapidement les données enregistrées par Trace au niveau temporel du prétraitement. La charge actuelle du système ne permet qu'une utilisation restreinte de la fonctionnalité Trace. S'il s'agit d'une surcharge temporaire du prétraitement, le tampon entre l'exécution des blocs et le prétraitement peut être augmenté à titre de remède.

L'alarme peut être inhibée par le PM 11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Augmenter le PM 18374 $MN_MM_PROTOC_FILE_BUFFER_SIZE[5-8].

L'alarme peut être inhibée par le PM 11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26.

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

6740 Perte de données pendant l'exécution de Trace dans le groupe fonctionnel Diagnostic. Communication avec l'IHM trop sollicitée.

Description : Perte de données pendant l'exécution de Trace dans le groupe fonctionnel Diagnostic. La communication avec l'IHM est trop sollicitée pour permettre la transmission complète des données sélectionnées. La charge actuelle du système ne permet qu'une utilisation restreinte de la fonctionnalité Trace.

L'alarme peut être inhibée par le PM 11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Sélectionner moins de données ou réduire la cadence d'échantillonnage.

L'alarme peut être inhibée par le PM 11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26.

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.

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 : Informer 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 débloquer des axes supplémentaires via l'option.

Tenir également compte de la définition des 'axes/broches auxiliaires', 'axes de simulation' et 'axe virtuel pour couplage de valeur pilote avec table de courbes';

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 : Informer 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.

8020 Option 'Activation de plus de %1 canaux' inactivée

Paramètres : %1 = Nombre de canaux actifs

Description : Le nombre de canaux activés est supérieur au nombre de canaux autorisés.

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

Remède : Informer le personnel / service après-vente compétent.
Dans le PM10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP spécifique au système, réduire le nombre de canaux actifs ou débloquer des canaux supplémentaires via l'option.

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

8021 Option 'Activation de plus de %1 GMFC' non valide

Paramètres : %1 = nombre de groupes à mode de fonctionnement commun

Description : L'option pour le nombre de GMFC ne correspond pas au nombre de GMFC activés.

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

Remède : Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :
Procéder à l'extension de l'option pour un nombre supérieur de groupes à mode de fonctionnement commun
Activer moins de groupes à mode de fonctionnement commun

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

8022 Option 'Activation de plus de %1 canaux de traitement' non activée

Paramètres : %1 = Nombre de canaux de traitement actifs

Description : Le PM20010 $MC_IS_ADD_CHAN propre au canal a été utilisé pour activer un nombre de canaux de traitement supérieur au nombre de canaux de traitement autorisés.

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

Remède : Informer les personnes/le SAV habilités.
Dans le PM10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP propre au système ou le PM20010 $MC_IS_ADD_CHAN propre au canal, réduire le nombre de canaux de traitement actifs ou débloquer des canaux de traitement supplémentaires avec l'option.

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 : Informer 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 : Informer 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 '%2<OPTNX>' 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 : Informer 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.

8028 Axe %1 : option '%2<OPTNX>' non activée

Paramètres : %1 = axe

Description : L'option pour la fonctionnalité 'Compensation de balancement' n'est pas activée.

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

Remède : Informer le personnel / le service après-vente compétant.
- Acheter l'option
- Remettre à 0 la fonctionnalité 'Compensation de balancement' (PM 37310 $MA_NOCO_INPUT_AX_1, PM 37320 $MA_NOCO_INPUT_AX_2, PM 37330 $MA_NOCO_INPUT_AX_3).

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

8029 [Canal %1 :] Bloc %2 L'évitement des collisions nécessite trop de canaux. %3 sont nécessaires, %4 sont configurés.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nombre de canaux nécessaires
%4 = Nombre de canaux configurés

Description : Le modèle de collision utilise plus de canaux que le nombre configuré dans le paramètre d'option OD19840 $ON_NUM_COLLISION_CHANNELS

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer les personnes/le SAV habilités.
- Acheter des options de canal supplémentaires pour l'évitement des collisions
- Réduire le modèle de collision à moins de canaux

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

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 débloquer 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.

8037 Axe %1 : option '%2<OPTNX>' non utilisée

Paramètres : %1 = axe
%2 = OptionsID

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 le paramètre d'option associé 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 sur "Canal pas prêt" par le MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY.

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.
- Augmenter la valeur du paramètre d'option
- Réduire le nombre d'axes

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

8042 L'option '%1<OPTNX>' n'est pas activée

Paramètres : %1 = Description succincte de l'option

Description : Informer le personnel / le service après-vente habilité.
Une option non débloquée est 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.

Remède : Terminer l'opération, 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.

8043 Option '%1<OPTNX>' non activée.

Paramètres : %1 = Description succincte de l'option

Description : 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.
Canal pas prêt.
Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer le personnel / le service après-vente habilité.
- Terminer l'action. Mettre à niveau 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 : 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.

8046 Option '%1<OPTNX>' non activée.

Paramètres : %1 = Description succincte de l'option

Description : Une option non débloquée est utilisée
L'option désignée ou une option équivalente est requise pour l'exécution de l'action.
Remarque concernant l'option 'Adaptation des à-coups' :
Pour les axes en mouvement, la commutation des chaînes de filtres de consigne de position avec $AA_DESVAL_FILTERS_SELECT n'est autorisée que lorsque l'option est activée.

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 les personnes/le SAV habilité.
Terminer l'action, installer l'option.
Pour ce faire, comparer les données d'option disponibles et/ou (si elle est disponible) la vue des licences de la commande
Remarque concernant l'option 'Adaptation des à-coups' :
Commuter les chaînes de filtres de consigne de position avec $AA_DESVAL_FILTERS_SELECT lorsque les axes sont immobilisés ou bien activer l'option pour une commutation avec les axes en mouvement.

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

8050	La limite d'indice 'Entrées/sorties SPL' a été dépassée. Le PM %1[%2] n'est pas correct
Paramètres :	%1 = Descripteur de PM %2 = Indice champ PM
Description :	L'indice d'accès des entrées/sorties SPL a été dépassé. Causes possibles : - La valeur est mal réglée dans le paramètre machine indiqué. Les paramètres d'alarme affichent le paramètre machine dont la valeur enfreint la valeur maximale admise.
Réaction :	Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Corrigez le paramètre machine affiché.
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8052	Entraînement : le nombre d'options %1<DRVLICPANX> requises est de %2
Paramètres :	%1 = Entraînement, ID d'option / MLFB %2 = Entraînement, valeur d'option
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 : l'option %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.

8055	Erreur lors de l'initialisation des canaux de traitement : cause %1, info additionnelle1 %2 (info additionnelle2 %3)
Paramètres :	%1 = Cause %2 = Info additionnelle %3 = Info additionnelle

Description : Une erreur s'est produite lors de la configuration des canaux de traitement. Une des causes suivantes a été identifiée :

1 - Un nombre d'axes supérieur à ce qui est autorisé a été affecté à un canal d'usinage et à un canal de traitement au moyen du MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED. L'info additionnelle1 contient le nombre d'axes concernés et l'info additionnelle2 le nombre maximal autorisé.

2 - Lors de l'activation de canaux de traitement, le nombre d'axes actifs autorisés dans le système a été dépassé. L'info additionnelle1 contient le nombre maximal d'axes activables.

3 - Un canal a été déclaré en tant que canal de traitement et le nombre d'axes activés pour ce canal est supérieur à celui autorisé. L'info additionnelle1 contient le numéro de canal et l'info additionnelle2 le nombre d'axes autorisés au maximum.

4 - Un canal a été déclaré en tant que canal de traitement et le nombre de broches activées pour ce canal est supérieur à celui autorisé. L'info additionnelle1 contient le numéro de canal et l'info additionnelle2 le nombre de broches autorisées au maximum.

5 - Le nombre d'axes autorisés au total dans les canaux de traitement a été dépassé. L'info additionnelle1 contient le nombre maximal d'axes pouvant être déclarés au total sur tous les canaux de traitement.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer les personnes/le SAV habilités.

1 - Dans le MD20010 $MC_IS_ADD_CHAN propre au canal, définir le canal en tant que canal de traitement ou supprimer l'axe correspondant dans l'un des deux canaux.

2 - Dans le MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED propre au canal, désactiver des axes ou débloquer des canaux de traitement supplémentaires avec l'option.

3 - Dans le MD20010 $MC_IS_ADD_CHAN propre au canal, définir le canal en tant que canal de traitement ou réduire le nombre d'axes actifs dans le canal.

4 - Dans le MD20010 $MC_IS_ADD_CHAN propre au canal, définir le canal en tant que canal de traitement ou réduire le nombre de broches dans le canal.

5 - Dans le MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED propre au canal, désactiver des axes dans les canaux correspondants.

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

8060 Fonction de blocage CNC : la requête ne peut pas être traitée : cause %1

Paramètres : %1 = Cause

Description : Les conditions de démarrage de la fonction de verrouillage CNC ne sont pas remplies.

Une des causes suivantes a été détectée :

1 - L'horloge n'est pas réglée.

2 - Le bit d'option a été désactivé.

3 - Le type de commande n'est pas pris en charge.

4 - Le projet AP n'est pas pris en charge.

5 - Absence de licence.

6 - La valeur du PM17300 $MN_CNC_LOCK_WARNING_TIME est égale à zéro.

7 - Le traitement du contrat précédent n'est pas terminé.

11 - Impossible de trouver le fichier LockSet.

12 - Impossible de lire le fichier LockSet.

13 - La version du fichier LockSet n'est pas prise en charge.

14 - Le numéro de la carte CF n'est pas connu.

15 - La date de verrouillage n'est pas valide.

16 - Le numéro de série du matériel est inconnu.

31 - Le mode actuel n'est pas autorisé.

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.

8061 **Fonction de verrouillage CNC : la mise à jour ne peut pas être exécutée : cause %1.**

Paramètres : %1 = Cause

Description : La mise à jour souhaitée de la fonction de verrouillage CNC active est rejetée.
Une des causes suivantes a été détectée :
1 - L'horloge n'est pas réglée.
2 - Le bit d'option a été désactivé.
4 - Le projet AP n'est pas pris en charge.
5 - Absence de licence.
6 - La valeur du PM17300 $MN_CNC_LOCK_WARNING_TIME est égale à zéro.
7 - Le traitement du contrat précédent n'est pas terminé.
11 - Impossible de trouver le fichier LockSet.
12 - Impossible de lire le fichier LockSet.
13 - La version du fichier LockSet n'est pas prise en charge.
14 - Le numéro de carte CF est inconnu.
15 - La date de verrouillage n'est pas valide.
16 - Le numéro de série du matériel est inconnu.
21 - La clé OEM est incorrecte.
22 - Le projet AP a été remplacé.
31 - Le mode actuel n'est pas autorisé.

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.

8062 **Fonction de verrouillage CNC : le déroulement de la fonction a été perturbé : cause %1**

Paramètres : %1 = Cause

Description : Le déroulement de la fonction de verrouillage CNC déjà active a été perturbé.
Une des causes suivantes a été détectée :
1 - Un remplacement de la carte CF a eu lieu.
2 - Le matériel a été remplacé.
3 - Le projet AP a été modifié.
4 - L'AP signale une clé OEM incorrecte.
5 - Les données de la fonction ont été affectées sans autorisation.
6 - Le projet AP n'est pas pris en charge.
Le départ CN sera verrouillé.

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

Remède : Veuillez rétablir l'ancien état de la commande.
Si cela n'est pas possible, veuillez informer le personnel / service après-vente compétent et réactiver la fonction de verrouillage CNC.

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

8063 **Fonction de verrouillage CNC : la date de verrouillage sera atteinte en moins de %1 jours.**

Paramètres : %1 = Nombre de jours de production restants

Description : Conformément aux conventions relatives au fonctionnement de cette configuration de machine, ce message vous rappelle la date de verrouillage.

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

Remède : Informer le personnel / service de SAV habilités.

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

8064 Fonction de verrouillage CNC : la date de verrouillage est atteinte, aucun départ CN possible.

Description : Conformément aux conventions relatives au fonctionnement de cette configuration de machine, la date de verrouillage a été atteinte.
Le départ CN est verrouillé.

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 habilités.

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

8065 Fonction de blocage CNC : veuillez régler correctement la date et l'heure !

Description : La fonction de blocage CNC est activée et des réglages incorrects ont été constatés pour la date et l'heure.
Le Départ programme est bloqué.
Il est indispensable de régler la date et l'heure avant la mise hors tension de la commande. Sinon le système risque d'être durablement bloqué par l'alarme 8064 "Fonction de verrouillage CNC : la date de verrouillage est atteinte, aucun départ CN possible".

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

Remède : Veuillez régler correctement la date et l'heure.

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

8066 Fonction de verrouillage CNC : le temps d'exécution restant a été réduit par la modification de la date.

Description : La date de la commande a été a avancé alors que la fonction de verrouillage CNC était activée. De ce fait, la durée jusqu'à la date de verrouillage a été réduite.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : La date de la commande peut être réinitialisée avec la mise hors/sous tension.

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

8067 Fonction de verrouillage CNC : une alarme système s'est produite : cause %1

Paramètres : %1 = Cause

Description : La fonction de verrouillage CNC a constaté des problèmes :
1 - interface interne 1
X - interface interne X

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 : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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 mémoire 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 mémoire 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".

Remarque :

Si cette alarme apparaît après le remplacement d'une carte mémoire défectueuse, merci de noter :

Pour des raisons légales régissant l'exportation, lors du remplacement d'une carte mémoire défectueuse pour certaines commandes, seules les cartes mémoire avec les MLFB suivants sont autorisées :

6FC58xx-1XG##-#YA0

6FC58xx-1XG##-#YA8

Ces cartes mémoire comportent déjà une clé de licence permettant l'installation et l'exploitation de logiciels système soumis à des restrictions d'exportation.

Sauvegarder cette clé de licence avant d'écraser le contenu de la carte mémoire avec une image de logiciel, puis restaurer la clé.

Si l'utilisateur a oublié d'effectuer cette sauvegarde, il peut accéder à la clé de licence originale de sa carte mémoire via http://www.siemens.com/automation/license.

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 (jusqu'à 3000 heures pour les modèles de commande plus grands) 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.

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 utilisé 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.

8090 Fonction de verrouillage CNC : aucune licence présente.

Description : Aucune licence pour la fonction de verrouillage CNC.
Une licence d'essai n'est pas acceptable.

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 : 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 : 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 $AA_OFF) à partir d'actions synchrones ainsi que le dressage continu ne sont programmables qu'une fois par bloc.
- 2. Mesure étendue : La "mesure cyclique" (MEAC) et la "mesure à partir d'une action synchrone" ne sont pas possibles.
- 3. Interpolation d'axes : Le nombre d'axes en interpolation ne doit pas dépasser 4. Cela comprend également le pilotage simultané synchrone d'axes par les actions synchrones "DO POS[X]=$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.

8101 [Canal %1 :] Bloc %2 Fonction %3 Option '%4<OPTNX>' non activée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom de fonction
%4 = Description succincte de l'option

Description : Le niveau d'option n'est pas défini pour la fonction désirée

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

Remède : Informer les personnes/le SAV habilités.
- Acheter l'option
- Activer la fonctionnalité Évitement des collisions (mettre le PM19830 $ON_COLLISION_MASK à 1)

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, cascadage 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, cascadage 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/PROFINET est en panne.

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

Remède : Rétablir la liaison avec la manivelle PROFIBUS/PROFINET.

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 : Informer 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 : Veuillez 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.

Informer le personnel/le service après-vente habilité. Avec le PM 20700 $MC_REFP_NC_START_LOCK (Démarrage CN sans point de référence), spécifique aux canaus, 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 : Poursuivre le programme avec Départ CN.

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

10222 [Canal %1 :] Communication canal-canal impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal

Description : Le canal a reçu un acquittement négatif de la communication canal-canal parce que le numéro de canal-cible n'est pas connu. Par ex. : START(x) ou WAITE(x), mais canal x n'a pas été initialisé.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Cette alarme signale d'éventuelles erreurs. Le programme se poursuit si aucun acquittement n'est demandé.

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

10223 [Canal %1 :] L'ordre %2 est déjà donné

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom de l'événement

Description : Le canal a reçu un acquittement négatif de la communication canal-canal parce que cette commande est déjà activée ou pas encore terminée, par ex. : INIT(x,"ncprog"), alors qu'une spécification de sélection de programme est déjà activée pour canal x.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Cette alarme signale d'éventuelles erreurs. Le programme se poursuit si aucun acquittement n'est demandé.

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

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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler 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.
Informer le personnel / le service après-vente habilité.
Paramètres machine :
Contrôler 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.

10622 [Canal %1 :] Bloc %3 Axe %2 atteint fin de course logiciel %4 avec transformation active

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

Description : Pendant le mouvement de déplacement, le système a détecté que la transformation active provoquerait un dépassement des fins de course logiciels dans le sens indiqué.

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.

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 : Informer 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 : Informer 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 : Informer 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 : Le message disparaît dès que le groupe d'axes Gantry est synchronisé.

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 : Informer 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 : Veiller à ce que le mouvement des axes géométriques, y compris le mouvement complémentaire, ne viole pas les zones de protection (l'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. La traversée de la zone de protection est possible après déblocage 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. La traversée de la zone de protection est possible après déblocage 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.
Informer 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 : L'alarme a été déclenchée lors du traitement du bloc affiché.
Cause :
La trajectoire programmée dépasse le fin de course logiciel effectif pour l'axe affiché dans le sens de déplacement affiché.
Remarques :
Le paramètre 4 contient la description des paramètres 5, 6 et 7 séparée par le caractère "|".
- 5 = numéro de bloc, étiquette
- 6 = numéro+chaîne(+/-)
- 7 = parcours restant

L'alarme 10722 est affichée à la place de l'alarme 10720 pour PM11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 11 == 1.
L'alarme 10722 offre une possibilité supplémentaire de diagnostic concernant le dépassement du fin de course logiciel.
Condition :
Présence du fichier d'alarmes ALUN* sur l'IHM
Voir aussi :
Instruction de diagnostic pour l'alarme 10720

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 programmées dans le programme CN et les corriger, le cas échéant.
Informer le personnel / service après-vente habilité.
Contrôler le paramétrage des fins de course logiciels :
- PM36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS
- PM36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2
- PM36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS
- PM36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2

Contrôler les signaux d'interface CN/AP spécifiques aux axes pour la sélection du 2e fin de course logiciel
- DB31, ... DBX12.2 et .3

Contrôler les décalages d'origine actifs du frame actuel.
Contrôler 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 : L'alarme a été déclenchée lors du traitement du bloc d'accostage ou du bloc restant affiché lors du réaccostage du contour (REPOS).
Cause :
La trajectoire programmée dépasse le fin de course logiciel effectif pour l'axe affiché dans le sens de déplacement affiché.
Remarque :
Le paramètre 4 contient la description des paramètres 5, 6 et 7 séparée par le caractère "|".
- 5 = numéro de bloc, étiquette
- 6 = numéro+chaîne(+/-)
- 7 = parcours restant

L'alarme 10723 est affichée à la place de l'alarme 10721 pour PM11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 11 == 1.
L'alarme 10723 offre une possibilité supplémentaire de diagnostic concernant le dépassement du fin de course logiciel.
Condition :
Présence du fichier d'alarmes ALUN* sur l'IHM
Voir aussi :
Instruction de diagnostic pour l'alarme 10721

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 utilisateur ou des ASUP système. Voir aussi le renvoi à partir des ASUP.
Veuillez informer le personnel / service après-vente habilité.
Vérifier le paramétrage des fins de course logiciels :
- PM36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS
- PM36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2
- PM36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS
- PM36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2

Contrôler les signaux d'interface CN/AP spécifiques à un axe pour la sélection du 2e fin de course logiciel.
- DB31, ... DBX12.2 et .3

Contrôler les décalages d'origine actifs du frame actuel.
Vérifier également les décalages d'origine externes, les mouvements corrigés ($AA_OFF), DRF et les composantes des transformations.

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 : L'alarme a été déclenchée lors du traitement du bloc affiché.
Cause :
La trajectoire programmée dépasse la limitation de la zone de travail effective pour l'axe affiché.
Remarque :
Le paramètre 4 contient la description des paramètres 5 et 6 séparée par le caractère "|".
- 5 = numéro de bloc, étiquette
- 6 = parcours restant

L'alarme 10732 est affichée à la place de l'alarme 10730 pour PM11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 11 == 1.
L'alarme 10732 offre une possibilité supplémentaire de diagnostic concernant le dépassement de la limitation de la zone de travail.
Condition :
Présence du fichier d'alarmes ALUN* sur l'IHM
Voir aussi :
Instruction de diagnostic pour l'alarme 10730

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 : L'alarme a été déclenchée lors du traitement du bloc d'accostage ou du bloc restant affiché lors du réaccostage du contour (REPOS).
Cause :
La trajectoire programmée dépasse la limitation de la zone de travail effective pour l'axe affiché.
Remarque :
Le paramètre 4 contient la description des paramètres 5 et 6 séparée par le caractère "|".
- 5 = numéro de bloc, étiquette
- 6 = parcours restant

L'alarme 10733 est affiché à la place de l'alarme 10731 pour le PM11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 11 == 1.
L'alarme 10733 offre une possibilité supplémentaire de diagnostic en ce qui concerne le dépassement de la limitation de la zone de travail.
Condition :
Présence du fichier d'alarmes ALUN* sur l'IHM
Voir aussi :
Instruction de diagnostic pour l'alarme 10731

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 : L'alarme a été déclenchée lors du traitement du bloc affiché.

Cause :

La trajectoire programmée dépasse la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées pour l'axe affiché.

Remarque :

Le paramètre 4 contient la description des paramètres 5 et 6 séparée par le caractère "|".

- 5 = numéro de bloc, étiquette
- 6 = parcours restant

Condition :

Présence du fichier d'alarmes ALUN* sur 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) 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 : L'alarme a été déclenchée lors du traitement du bloc d'accostage ou du bloc restant affiché lors du réaccostage du contour (REPOS).

Cause :

La trajectoire programmée dépasse la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées pour l'axe affiché.

Remarque :

Le paramètre 4 contient la description des paramètres 5 et 6 séparée par le caractère "|".

- 5 = numéro de bloc, étiquette
- 6 = parcours restant

Condition :

Présence du fichier d'alarmes ALUN* sur 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.

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 de blocs supérieur à celui spécifié par le MD20202 $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 précédant.

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. Supprimer l'indication de position pour l'axe d'accostage du bloc d'accostage/de retrait en douceur ou du bloc suivant. Ou bien programmer également dans le bloc d'accostage/de 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 peuvent être effectuées :
- 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.
- Utiliser une droite au lieu d'un cercle lors du retrait.

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 : Informer les personnes/le SAV habilités. Vérifier le programme pièce et, si possible, le modifier 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).

Augmenter le nombre des blocs de déplacement examinés dans le MD20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS (valeur par défaut : 3) ; ceci alourdit cependant les calculs et, de ce fait, le temps de changement de bloc.

Autre remède possible : programmer CDOF2 pour la CRO 3D (CUT3DC), CDOF pour la CRO 2D.

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 du rayon d'outil (%3, %4)

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = Code d'erreur

%4 = Nombre de blocs manquants

Description : La correction du rayon d'outil doit mettre en mémoire tampon un nombre variable de blocs intermédiaires afin de pouvoir calculer la trajectoire d'outil équidistante pour chaque bloc CN. La taille de la mémoire tampon n'est pas facile à déterminer. Elle dépend du nombre de blocs sans informations de déplacement dans le plan de correction, du nombre d'éléments de contour à insérer et de la courbure en interpolation spline et polynomiale.

La taille de la mémoire tampon ne doit pas dépasser celle de la mémoire système.

Informations complémentaires sur l'état de défaut

Clé de défaut (3e paramètre).

0 = Débordement du tampon local de blocs lors de la correction du rayon d'outil.

1 = Le tampon local de blocs est probablement paramétré sur une valeur trop importante par rapport au nombre de blocs manquants (4e paramètre).

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 : Informer les personnes/le SAV habilités.
Simplifier le programme CN :
- en évitant :
  les blocs sans informations de déplacement dans le plan de correction
  les blocs contenant des éléments de contour présentant une courbure variable (p. ex. ellipses) et des angles de courbure plus petits que le rayon de correction (scinder ces blocs en plusieurs blocs partiels).
- Augmenter le nombre de blocs examinés pour la surveillance des collisions (PM20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS).
- Lors de l'augmentation (du PM20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS), veiller à ce que la mémoire système soit suffisante, c'est-à-dire en augmentant si nécessaire le nombre de blocs dans le PM28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP. Le paramètre 4 sert de valeur d'orientation pour le nombre d'emplacements de bloc manquants. Cette valeur dépend de la situation et doit être déterminée de manière individuelle.

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

Sélectionn 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 dun 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, par ex. CUT2D ou CUT2DF). 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 (par ex. CUT3DC) 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 nécessire, 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 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.

10759 [Canal %1 :] Bloc %2 Trajectoire parallèle à l'orientation de l'outil

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Dans un bloc contenant une interpolation de type Spline ou polynomiale, la trajectoire corrigée est parallèle en un point au moins à l'orientation de l'outil, c'est-à-dire que la trajectoire possède une tangente perpendiculaire au plan de la correction.

La tangente en un point de la trajectoire est considérée comme parallèle à l'orientation de l'outil si l'angle compris entre les deux directions est inférieur à la valeur limite définie dans le MD21080 $MC_CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT.

Les droites individuelles parallèles à l'orientation de l'outil sont cependant autorisées dans le fraisage périphérique, de même que les cercles dont le plan est perpendiculaire au plan de correction (utilisation pour sortie en douceur de la rainure). Individuellement également si le cercle contient un point avec une tangente parallèle à l'orientation de l'outil.

Si un compresseur (COMPCAD, COMPSURF) est actif, les droites programmées (et éventuellement les cercles) sont représentées en tant que polynômes non linéaires, et cela signifie un bloc avec interpolation polynomiale (voir ci-dessus).

Dans le fraisage en bout (CUT3DF, CUT3DFS, CUT3DFF, CUT3DFD), les droites parallèles à l'orientation de l'outil ne sont pas 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 : Ne pas décrire la section de contour avec des splines ou des polynômes mais avec des droites et des cercles. Diviser la géométrie de la pièce en éléments et annuler la correction de rayon de fraise entre les éléments.

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 du 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.
Par défaut, l'alarme est un avertissement. Elle indique ou écrit dans le journal des alarmes quels blocs sont sautés, pour informer le client. L'exécution n'est pas arrêtée.
L'alarme peut être inhibée avec le MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit 1 = 1.
Le MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 16 = 1 permet de configurer l'alarme de manière à ce que l'exécution soit arrêtée. Ce réglage est prioritaire par rapport au comportement indiqué ci-dessus du MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit 1.

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 lorsque la détection des goulets d'étranglement est active.

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.

10770 [Canal %1 :] Bloc %2 Changement du type d'angle à la suite d'une modification d'orientation lorsque la correction de rayon d'outil est active

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

Description : Le type d'angle (intérieur ou extérieur) dépend non seulement de la trajectoire programmée mais aussi de l'orientation de l'outil. On effectue pour cela une projection de la trajectoire programmée dans le plan perpendiculaire à l'orientation actuelle de l'outil et l'on y détermine le type d'angle. L'alarme est déclenchée lorsque, entre deux blocs de déplacement, on a programmé un changement d'orientation (dans un ou plusieurs blocs) ayant pour conséquence que le type d'angle à la fin du premier bloc de déplacement est différent de celui du point de départ du second bloc.

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.

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 : L'alarme survient lorsqu'un axe nécessaire pour la 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 un 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.
Lors de la sélection de G41/42, pour s'assurer que les axes intervenants sont connus dans le canal comme étant des GEOAX, programmer ceux-ci avec 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 max. admissible de blocs contenant une inhibition active de la correction est limité par le MD20252 $MC_CUTCOM_MAXNUM_SUPPR_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
- Modifier le paramètre machine
- Vérifier si SBL2 est sélectionné. Si SBL2 est sélectionné, un bloc est généré pour chaque ligne de programme pièce. Cela peut entraîner un dépassement du nombre admissible de blocs vides entre deux 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 SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE sur FALSE

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 : Un changement d'outil pour lequel l'offset du tranchant (différence entre le centre du tranchant et son point de référence) change n'est autorisé que dans les blocs linéaires et polynomiaux.
Un changement d'outil n'est pas autorisé dans les blocs à interpolation circulaire, les blocs de développantes et les blocs contenant des rapports polynomiaux 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 la SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE sur FALSE.

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

10781 [Canal %1 :] Bloc %2 Développante avec orientation admise pour correction du rayon d'outil

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

Description : Avec développante, la correction du rayon d'outil est uniquement possible si le niveau de correction correspond au niveau de la développante.

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.

10782 [Canal %1 :] Bloc %2 type de courbe non autorisée pour la correction du rayon d'outil

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

Description : Cette alarme est déclenchée lorsque l'on essaie d'utiliser la correction du rayon d'outil avec un type de courbe pour lequel cette fonction n'est pas implémentée. Unique cause actuelle : développante avec correction du rayon d'outils 3-D active.

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.

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.

10785 [Canal %1 :] Bloc %2 Outil non autorisé pour CRD avec outil différentiel

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

Description : Lors de l'activation de la correction du rayon d'outil avec un outil différentiel, aucun outil de tournage ou de rectification et aucun autre outil avec une position de tranchant applicable n'est autorisé.

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 précisément doit alors être programmé dans ce bloc.

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 donc surdéfinition de la position du point final.
L'alarme peut également être émise lorsque l'angle indiqué ne permet pas de rallier la position de la coordonnée programmée. Pour programmer un élément de 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 élément de contour, du fait d'une programmation erronée. Un bloc est interprété comme étant le premier bloc d'un élément 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 élément de 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.

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. L'axe rotatif/la broche dont l'avance doit être dérivée n'est toutefois 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 : Modifier le programme pièce ou régler correctement la SD43300 $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 FCRM avant la modification même si le bloc de déplacement courant ne contient ni chanfrein CHF, ni arrondi RND, dès lors que l'avance FCRM 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 : Informer 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 contournage 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 : Informer 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.

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 : Informer 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.

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.

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 spécifiée 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 spécifiée sera prise comme avance sur l'ensemble du bloc.

Réaction : Réaction d'alarme locale.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier la présence éventuelle d'une erreur de programmation dans la courbe d'avance spécifiée et la 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 spécifié.

Les causes d'erreur suivantes liées à la transformation peuvent être présentes avec TRANSMIT :

Il existe une zone circulaire autour du pôle dans laquelle un positionnement est impossible. La formation de cette zone est due au fait que le point de référence de l'outil ne peut pas être déplacé jusque dans le pôle.

La zone est définie par les facteurs suivants.

- Les paramètres machine (MD24920 $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 sélectionné (voir G17,..).

Les causes d'erreur suivantes liées à la transformation peuvent être présentes avec TRAINT :

Un bloc avec Y<>0 (SCP) a été programmé pendant une transformation TRAINT active. (L'axe Y doit toujours être sur SCP=0 lorsque TRAINT est actif.)

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 : Modifier le programme pièce. Modifier la 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 de longueur d'arc de cercle avec interpolation polynomiale active n'a pas pu être exécuté avec la précision exigée.

Réaction : Visualisation de l'alarme.
Affichage de message.

Remède : Augmenter le MD20262 $MC_SPLINE_FEED_PRECISION.
Réserver plus de mémoire pour les polynômes pour la représentation de longueur d'arc de cercle. Pour s'approcher de la fonction de longueur d'arc de cercle, définir avec le MD28540 $MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS le nombre de segments de polynôme par bloc pouvant être utilisé.

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

10959 [Canal %1 :] Bloc %2 SUPD non autorisé lorsque la correction de rayon 3DF* est active.

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

Description : Si la correction de rayon est active lors du fraisage en bout, l'inhibition de la correction d'outil n'est pas autorisée en raison de la violation du 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.

10960 [Canal %1 :] Bloc %2 Correction du rayon de l'outil de type CUT3DF* (CRO pour fraise en bout) n'est utilisable qu'avec la fonction COMPSURF

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

Description : La correction du rayon de l'outil pour les fraises en bout doit être utilisée avec la fonction COMPSURF. COMPSURF soit être activé lorsque la correction du rayon de l'outil CUT3DF* 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.

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.

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.

10964	[Canal %1 :] Bloc %2 Certaines fonctions sont limitées pour ce système
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Cause
Description :	Certaines fonctions sont limitées pour ce système. Cette alarme peut avoir les causes suivantes : Cause : 1. Lorsque COMPSURF est activé, le nombre d'axes déplacés est supérieur au nombre autorisé pour ce système. 2. CUT3DFD n'est pas autorisé pour ce système.
Réaction :	Réaction d'alarme locale. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme. Arrêt interpréteur.
Remède :	1. Programmer un nombre inférieur d'axes par bloc. 2. Désactiver CUT3DFD.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10990	[Canal %1 :] Bloc %2 CPRECON impossible pour l'axe %3 avec filtre FIR
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = axe
Description :	CPRECON est actif, mais aucun espace mémoire n'a été mis à disposition pour un axe avec filtre FIR (PM32402 $MA_AX_JERK_MODE=5) avec le PM38020 $MA_MM_CPREC_FIR_POINTS. Il s'agit d'une erreur de configuration.
Réaction :	Visualisation de l'alarme. Les signaux d'interface sont mis à 1. Arrêt interpréteur.
Remède :	Mettre de l'espace mémoire à disposition pour la fonction à l'aide du PM38020 $MA_MM_CPREC_FIR_POINTS.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

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.

12030 [Canal %1 :] Bloc %2 Paramètre ou type de donnée non valable dans %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description : Pour l'interpolation polynomiale, les polynômes de degré supérieur à 3 ne sont pas autorisés (voir manuel de programmation).

f(p) = a0 + a1 p + a2 p2 + a3 p3

Les coefficients a0 (les points de départ) sont les points finals du bloc précédent et il n'est pas nécessaire de les programmer. C'est pourquoi sont autorisés, dans un bloc polynomial, 3 coefficients au maximum par axe (a1 , a2 , a3).

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.

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

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 GOTOF ... ; 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.

L'utilisation de caractères Unicode peut également être à l'origine de l'erreur. On peut le voir dans la représentation des caractères non ASCII dans le texte de l'alarme.

Le PM 10280 $MN_PROG_FUNCTION_MASK permet de régler le bit 3 si un caractère non ASCII est converti en un espace ou si l'alarme 12080 est émise.

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.

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 : +/-(2**31 - 1)

Plage de valeurs REAL : +/-(10**-300 .. 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'unfichier 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/s^2 ; $inch/s^2$]
9 accélération angulaire [tr/s^2]
10 à-coup linéaire ou angulaire
11 à-coup linéaire [m/s^3 ; $inch/s^3$]
12 à-coup angulaire [tr/s^3]
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 [kgm^2]
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 [cm^3]
68 gain du système [mm/Vmin]
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/tr^2 ; $inch/tr^2$]

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'unfichier 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

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

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.

12240 [Canal %1 :] Bloc %2 Orientation outil %3 définie plusieurs fois

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

Description : Une seule orientation d'outil peut être programmée dans un bloc DIN. Elle peut être définie soit par les 3 angles d'Euler, par les points finals des axes ou les vecteurs de direction.

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.

L'orientation outil pouvant être réglée de 3 manières différentes, choisir la plus avantageuse. Programmer avec celle-ci les adresses et les assignations de valeur en supprimant tous les autres paramètres d'orientation.

Points finals d'axe (axes supplémentaires) : A, B, C Descripteur d'axe, Angles d'Euler : A2, B2, C2 Vecteurs de direction : A3, B3, C3

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

12250 [Canal %1 :] Bloc %2 Imbrication de la macro-instruction %3 impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = chaîne de caractères code source

Description : La fonctionnalité macros attribue un nouveau descripteur à une instruction d'1 ligne ou à une séquence d'instructions avec le mot-clé DEFINE. La séquence d'instructions peut comprendre d'autres macros jusqu'à une profondeur d'imbrication de 3.

Exemple :

N10 DEFINE MAKRO3 AS F100

N20 DEFINE MAKRO2 AS MAKRO3

N10 DEFINE MAKRO1 AS G01 G91 X123 MAKRO2

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.

Remplacer les macros imbriquées par des instructions écrites sous forme développée dans le programme.

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 suivante dans un bloc spécifique dans la partie exécution du programme : DEF FRAME LOCFRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200)

Lors de l'utilisation pour les variables d'axe, remplacer l'expression SET

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

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 : (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
```

Programme principal :

```
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 !
```

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) :
PROC XYZ (INT X, VAR INT Y, AXIS A, AXIS B)
Instruction EXTERN (avec les types de variables) :
EXTERN XYZ (INT, VAR INT, AXIS, AXIS) Appel sous-programme (avec les paramètres actuels) :
N10 XYZ (, Y1, R_TISCH)
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 FGROUP(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 : Informer 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 doient 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), vérifier 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 31 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 31 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 (siPM10711 $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)

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 ou 4 ne sont créées que les instructions dont l'option est configurée ou dont la fonction est active.

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.

12571 [Canal %1 :] Bloc %2 %3 Non admis en action synchrone au déplacement

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

Description : Le sous-programme prédéfini indiqué %3 n'est pas autorisé dans un bloc contenant une action synchrone à un déplacement. Il peut uniquement être programmé seul dans un bloc "normal".

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
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.

12572 [Canal %1 :] Bloc %2 %3 uniquement admis en action synchrone au déplacement

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

Description : Le sous-programme prédéfini indiqué %3 n'est autorisé que dans les blocs contenant une action synchrone au déplacement. Il ne peut être programmé seul dans un bloc "normal".

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
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.

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.

12580 [Canal %1 :] Bloc %2 %3 Non admis pour affectation en action synchrone au déplacement

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

Description : La variable indiquée ne peut être écrite dans une action synchrone au déplacement. Seules certaines variables sont autorisées, p. ex. B. DO $AA_IW[X]=10 n'est pas autorisée.

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.
Seules certaines variables sont autorisées pour une action synchrone au déplacement,
p. ex. $AA_IM, $AC_DTGPB

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

12581 [Canal %1 :] Bloc %2 Accès en lecture inadmissible sur %3 avec action synchrone au déplacement

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

Description : La variable indiquée ne peut être définie comme variable pouvant être en ligne dans une action synchrone au déplacement, cela signifie que
1. la variable indiquée ne doit pas figurer du côté gauche d'une comparaison dans une action synchrone au déplacement. Seules certaines variables sont autorisées à cet effet, p. ex. WHEN $AA_OVR == 100 DO ....
2. La variable indiquée ne doit pas être utilisée comme variable $$ dans une action synchrone au déplacement, p. ex. WHEN $AA_IM[X] >= $$P_AD[1] DO ... DO $AC_VC = $$P_F
3. La variable indiquée ne peut être définie comme paramètre exploitable en ligne dans une procédure synchrone, p. ex. DO SYNFCT(1, $AC_PARAM[0], $SA_OSCILL_REVERSE_POS2[Z])

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
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.

12582 [Canal %1 :] Bloc %2 Indice de champ %3 erroné

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = Mnémonique source

Description : Dans des actions synchrones au déplacement, les variables $A ou $V sont traitées en temps réel, c'est-à-dire durant la période d'appel de l'interpolateur. Toutes les autres variables (p. ex. variables définies par l'utilisateur) sont, comme par le passé, calculées lors de la préparation des blocs. Il n'est pas permis d'indexer l'indice d'une variable destinée à la préparation des blocs avec une variable en temps réel.

Exemple :

DEF INT INPUT[3]

WHEN $A_IN[1] == INPUT[$A_INA[1]] DO ...

La variable INPUT définie localement ne peut être indicée à l'aide d'une variable en temps réel.

Correction du programme :

WHEN $A_IN[1] == $AC_MARKER[$A_INA[1]] DO ...

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme : utiliser la variable en temps réel.

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

12583 [Canal %1 :] Bloc %2 Variable %3 n'est pas une variable système

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = Mnémonique source

Description : Dans les actions synchrones au déplacement, seules certaines variables système spéciales sont autorisées du côté gauche de la comparaison comme variables de passage de paramètres et comme variables de résultats de SYNFECT ainsi que comme variables de passage de paramètres de PUTFTOCF. Avec ces variables, un accès synchrone en temps réel est possible. La variable programmée n'est pas une variable système.

Exemple :

DEF REAL OTTO, BERTA[2] DO SYNFCT(2,OTTO, $MN_...); les variables locales et les paramètres machine ne sont pas admis comme paramètres avec SYNFCT.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Modifier le programme pièce. Les variables locales et les paramètres machine ne sont pas admis comme paramètres avec SYNFCT.

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

12584 [Canal %1 :] Bloc %2 Variable %3 non lisible de façon synchrone au déplacement

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = Mnémonique source

Description : Seules certaines variables spéciales sont autorisées dans les actions synchrones au déplacement du côté gauche de la comparaison comme variables de passage de paramètres de SYNFCT et de PUTFTOCF. Avec ces variables, un accès synchrone au déplacement est possible.
Exemple :
PUTFTOCF(1, $AA_OVR, 2, 1, 2)
La variable $AA_OVR n'est pas autorisée ici.

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

Remède : Modifier le programme pièce. Pour les fonctions SYNFCT et PUTFTOCF, seules certaines variables sont autorisées, p. ex. $AC_DTGPW, $AA_OVR.

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

12585 [Canal %1 :] Bloc %2 Variable %3 non modifiable de façon synchrone au déplacement

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

Description : Seules certaines variables spéciales sont autorisées pour les assignations dans les actions synchrones au déplacement et comme variables de résultats de SYNFCT. Avec ces variables, un accès synchrone en temps réel est possible.
Exemple :
WHEN $AA_IM[AX1]>= 100 DO $AC_TIME=1000. La variable $AC_TIME (temps du début de bloc) ne peut être décrite.

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

Remède : Modifier le programme pièce. Seules certaines variables sont autorisées pour la fonction SYNFCT ; avec ces variables, un accès synchrone en temps réel est possible.

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 :
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).

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

Remède : Modifier le programme pièce. Utiliser des variables de même type.
Exemple 1 :
WHENEVER $AA_IM[X] > $A_IN[1] DO ...
Utiliser à la place : WHENEVER $AA_IM[X] > $A_INA[1] DO ...
Exemple 2 :
WHENEVER ... DO $AC_MARKER[1]=$AA_IM[X]-$AA_MM[X]
Utiliser à la place : WHENEVER ... DO $AC_PARAM[1]=$AA_IM[X]-$AA_MM[X]

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 : Modifier 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 : Informer 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 créer un nouveau fichier INI via "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 : Une tentative a été faite d'utiliser un accès aux caractères individuels pour un paramètre Call-by-Reference.

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

Remède : Mettre les caractères individuels en mémoire intermédiaire 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 : Mettre la variable en mémoire intermédiaire dans une variable 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 comme suit :
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 comme paramètre du type axe. Exemple : définition de cycle :
PROC PERCER (AXE PERÇAGE) G1 AX[AXE PERÇAGE]=10 F1000 M17
Appel depuis 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 l'interpolation linéaire avec G01.

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

12710 [Canal %1 :] Bloc %2 Elément 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 de langage est disponible en mode Siemens. Passer en mode Siemens avec G290. Programmer l'instruction dans le bloc suivant puis passer de nouveau en mode langage externe dans le bloc qui suit.

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 ont été mélangés pour être programmés dans un bloc, p. ex. comme suit :
- Appels de cycle avec G81 - G89 en même temps qu'une macro M dans le bloc
- Appel de macro avec G65/G66 en même temps que des macros 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 toujours y avoir qu'un appel de macro ou de cycle.
Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède : Désactiver les cycles modaux ou les appels de macro modaux 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 G07.1 C0. 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.

12780 [Canal %1 :] Bloc %2 Instruction %3 non valide lors de la précompilation du programme

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = texte code source

Description : Toutes les instructions ne sont pas disponibles en mode compilation.
Une instruction de langage non autorisée est affichée dans le texte de l'alarme.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger le programme pièce.
Pour une instruction EXTERN :
- Copier le sous-programme dans le répertoire de cycles _N_CUS_DIR, _N_CMA_DIR ou _N_CST_DIR
- Si le bit 0 du PM 10700 $MN_PREPROCESSING_LEVEL = 1 (valeur par défaut), l'instruction EXTERN n'est plus nécessaire.

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)
- Exécution depuis une source externe : la boucle REPEAT ne se trouve pas entièrement dans le tampon de rechargement
- Exécution depuis une source externe avec l'instruction GOTOS/M99 : le début de programme ne se trouve plus dans le tampon de rechargement

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.
- Exécution depuis une source externe avec instruction REPEAT : remplacer la boucle REPEAT par un appel EXTCALL.
- L'exécution depuis une source externe avec l'instruction GOTOS/M99 est en principe impossible - Passage à EES (Execution from External Storage)

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 ler 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 ler 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.

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 ou /_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'exécution du programme pièce est supérieur au droit d'accès actuel.
Ce programme s'est vu affecter 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 est en cours d'édition 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 définition 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 débloquer 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, un remplacement de fonction M ou T a déjà été activé
- Dans le bloc référencé par le paramètre %2, un appel de sous-programme modal est actif
- Dans le bloc référencé par le paramètre %2, un renvoi de sous-programme est programmé
- Dans le bloc référencé par le paramètre %2, une fin de programme pièce est programmée
- Dans le bloc référencé par le paramètre %2, un appel de sous-programme M98 est actif, uniquement en mode langage externe
- Dans le bloc référencé par le paramètre %2, 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.
- Dans le bloc référencé par le paramètre %2, 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 : Pour exécuter un remplacement de fonction M ou T, s'assurer qu'un appel ou renvoi de sous-programme n'est pas déjà exécuté par une autre structure de programme. Corriger le programme pièce selon le besoin.
Dans les conditions suivantes, le remplacement de fonction T doit être exécuté en début de bloc :
- Un remplacement de fonction T est configuré avec exécution en fin de bloc et un appel de sous-programme est programmé dans le même bloc

Mettre à 1 le bit 1 du MD10719 $MN_T_NO_FCT_CYCLE_MODE.

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 appelez 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.

14034 [Canal %1 :] Bloc %2 Développante : angle de rotation trop grand

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

Description : Lors de la programmation de l'angle de rotation (avec AR) pour l'interpolation de développante, l'angle de rotation maximal programmable est limité si la développante se déplace vers le cercle de base. L'angle maximal est atteint lorsque la développante rejoint le cercle de base. Avec PM21016 $MC_INVOLUTE_AUTO_ANGLE_LIMIT = TRUE, chaque angle sera accepté sans alarme et sera, le cas échéant, limité automatiquement pour l'interpolation.

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.

14035 [Canal %1 :] Bloc %2 Développante : point de départ invalide

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

Description : Pour l'interpolation de développante, le point de départ de la développante doit être hors du cercle de base. Le point central programmé ou le rayon doit être corrigé en conséquence.

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.

14036 [Canal %1 :] Bloc %2 Développante : point final invalide.

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

Description : Pour l'interpolation de développante, le point final de la développante doit être hors du cercle de base. Le point central programmé ou le rayon doit être corrigé en conséquence.

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.

14037 [Canal %1 :] Bloc %2 Développante : rayon invalide

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

Description : Pour l'interpolation de développante, le rayon programmé du cercle de base doit être supérieur à 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.

14038 [Canal %1 :] Bloc %2 Développante indéfinissable : erreur de point final

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

Description : Le point final programmé ne se trouve pas sur la développante définie par le point de départ, le rayon et le point central du cercle de base. Le rayon final effectif s'écarte de la valeur programmée que la valeur admise par le PM21015 $MC_INVOLUTE_RADIUS_DELTA.

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.

14039 [Canal %1 :] Bloc %2 Développante : point final programmé plusieurs fois

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

Description : Pour l'interpolation de développantes, on peut programmer soit le point final avec les descripteurs d'axes géométriques, soit l'angle de rotation avec AR=valeur. La programmation simultanée du point final et de l'angle de rotation dans un bloc est interdite car le point final n'est alors pas exactement défini.

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 (pour les petits rayons, lorsque le rayon programmé est inférieur au quotient du PM21010 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR divisé par le PM21000$MC_CIRCLE_ERROR_CONST), 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 du PM21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST divisé par le 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).

4. Cercle complet avec INTERSEC : le cercle complet n'est pas autorisé pour la fonction INTERSEC.

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 lors de la programmation du cercle tangentiel, par ex. parce qu'aucun autre bloc de déplacement n'a été programmé avant le bloc actuel. À partir du point de départ et du point final et de la direction tangentielle, 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 préréglée 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 l'instruction ISOOPEN, ISOPRINT ou ISOCLOSE. Voir également le MD10830 $MN_EXTERN_PRINT_DEVICE et le MD10831 $MN_EXTERN_PRINT_MODE.

Vérifier la configuration de l'appareil externe sur la carte mémoire 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.

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.

14089 [Canal %1 :] Bloc %2 La fonction %3 n'est plus prise en charge.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Chaîne de caractères : fonction

Description : Une fonction obsolète, qui n'est plus prise en charge dans la version actuelle du logiciel, a été programmée ou déclenchée. La fonction en question est désignée dans le paramètre 3.

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

Remède : COMPON : remplacer "COMPON" par "COMPCAD" et contrôler les paramètres machine : PM28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP>=80, PM28520 $MC_MM_MAX_AXISPOLY_PER_BLOCK>=3, PM28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS>=5, PM28540 $MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS>=10.

COMPCURV : remplacer "COMPCURV" par "COMPCAD" et contrôler les paramètres machine : PM28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP>=80, PM28520 $MC_MM_MAX_AXISPOLY_PER_BLOCK>=3, PM28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS>=5, PM28540 $MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS>=10.

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

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 pour interpolation polynomiale a été programmé

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 :

$f(p) = a0 + a1\ p + a2\ p2 + a3\ p3$

Le coefficient a0 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 : Informer 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. S'il s'agit d'une introduction, il est possible de contrôler, via la fonction prédéfinie ISNUMBER avec le même paramètre, 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 max. spécifiée 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 : Adapter le programme pièce. La fonction STRLEN permet d'interroger 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.

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.

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 gleichzietig sondern sukzessive ausführen.

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.

14140 **[Canal %1 :] Bloc %2 Programmation de la position sans transformation non autorisée.**

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

Description : Pour programmer une information de position pour une position d'axe, une transformation doit être 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. Code d'erreur %3.**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Code d'erreur

Description : Impossible d'effectuer le déplacement PTP souhaité.
Les causes d'erreur sont spécifiées plus en détail par les codes d'erreur suivants.
- 1. La transformation actuellement active n'autorise pas d'interpolation PTP.
- 2. L'interpolation PTP et une correction du rayon d'outil ne peuvent pas être actives simultanément.
- 3. Les types d'interpolation PTP PTPWOC et PTPWOC2 ne sont autorisés que pour les transformations d'orientation.
- 4. L'interpolation PTP et COMPSURF ne peuvent pas être actives simultanément.

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 : Pour programmer un code G CP ou PTP pour un déplacement, une transformation doit être 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.

14149 [Canal %1 :] Bloc %2 Erreur %3 lors de la sélection du porte-outil avec le numéro %4.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Code d'erreur
%4 = Numéro de porte-outil

Description : Une erreur s'est produite lors de l'activation du porte-outil orientable avec le numéro indiqué dont les données géométriques doivent être lues à partir de chaîne cinématiques.

Les données géométriques d'un porte-outil sont lues à partir de chaînes cinématiques lorsque le bit 0 dans la donnée système $TC_CARR_KIN_CNTRL[n] est mis à 1.

Le type d'erreur est précisé par le numéro du code d'erreur.

Code d'erreur :

1 Aucun élément de chaîne cinématique disponible. Remède : le paramètre machine PM18880 $MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM doit être différent de zéro.

2 Une erreur est survenue lors de l'analyse du modèle de machine cinématique.

3 Le type du porte-outil n'est pas valide. Seuls les types "T", "P" et "M" (aux choix en minuscule ou en majuscule) sont admissibles.

4 Aucune chaîne outil n'a été spécifiée, c.-à-d. la donnée système $TC_CARR_KIN_TOOL_END[n] est vide. Pour les types de porte-outil "T" et "M", cette donnée système doit renvoyer vers un élément de chaîne cinématique.

5 Aucune chaîne Pièce n'a été spécifiée, c.-à-d. la donnée système $TC_CARR_KIN_PART_END[n] est vide. Pour les types de porte-outil "P" et "M", cette donnée système doit renvoyer vers un élément de chaîne cinématique.

6 L'élément de chaîne cinématique vers lequel renvoie la donnée système $TC_CARR_KIN_TOOL_END[n] est introuvable.

7 L'élément de chaîne cinématique vers lequel renvoie la donnée système $TC_CARR_KIN_PART_END[n] est introuvable.

8 L'élément de chaîne cinématique vers lequel renvoie la donnée système $TC_CARR_KIN_TOOL_END[n] a été trouvé. Toutefois, il ne dispose d'aucune liaison avec l'élément racine. Les éléments de chaîne cinématique ne font partie du modèle de machine valide que s'ils référencent l'élément racine.

9 L'élément de chaîne cinématique vers lequel renvoie la donnée système $TC_CARR_KIN_PART_END[n] a été trouvé. Toutefois, il ne dispose d'aucune liaison avec l'élément racine. Les éléments de chaîne cinématique ne font partie du modèle de machine valide que s'ils sont en liaison avec l'élément racine au moyen de renvois.

10 L'élément de chaîne cinématique vers lequel renvoie la donnée système $TC_CARR_KIN_TOOL_START[n] ne fait pas partie de la chaîne cinématique qui établit la liaison entre l'élément racine et le point final de la chaîne Outil ($TC_CARR_KIN_TOOL_END[n]).

11 L'élément de chaîne cinématique vers lequel renvoie la donnée système $TC_CARR_KIN_PART_START[n] ne fait pas partie de la chaîne cinématique qui établit la liaison entre l'élément racine et le point final de la chaîne Pièce ($TC_CARR_KIN_PART_END[n]).

12 La chaîne cinématique (chaîne Outil) qui établit la liaison entre l'élément racine et le point final de la chaîne Outil ($TC_CARR_KIN_TOOL_END[n]) contient trop d'éléments.

13 La chaîne cinématique (chaîne Pièce) qui établit la liaison entre l'élément racine et le point final de la chaîne Pièce ($TC_CARR_KIN_PART_END[n]) contient trop d'éléments.

14 La chaîne cinématique (chaîne Outil) qui établit la liaison entre l'élément racine et le point final de la chaîne Outil ($TC_CARR_KIN_TOOL_END[n]) contient trop d'axes rotatifs. Pour le type de porte-outil "T" seuls 2 axes rotatifs sont autorisés dans cette chaîne, pour le type de porte-outil "M" un seul axe rotatif est autorisé.

15 La chaîne cinématique (chaîne Pièce) qui établit la liaison entre l'élément racine et le point final de la chaîne Pièce ($TC_CARR_KIN_PART_END[n]) contient trop d'axes rotatifs. Pour le type de porte-outil "P" seuls 2 axes rotatifs sont autorisés dans cette chaîne, pour le type de porte-outil "M" un seul axe rotatif est autorisé.

16 La chaîne cinématique (chaîne Outil) qui établit la liaison entre l'élément racine et le point final de la chaîne Outil ($TC_CARR_KIN_TOOL_END[n]) ne contient aucun axe rotatif. La chaîne doit contenir au moins un axe rotatif.

17 La chaîne cinématique (chaîne Pièce) qui établit la liaison entre l'élément racine et le point final de la chaîne Pièce ($TC_CARR_KIN_PART_END[n]) ne contient aucun axe rotatif. La chaîne doit contenir au moins un axe rotatif.

18. La chaîne cinématique (chaîne Outil) pour la définition du porte-outil contient un élément du type "AXIS_LIN_VIRT". Cet élément n'est pas autorisé pour un porte-outil (axe linéaire "virtuel").

19. La chaîne cinématique (chaîne Pièce) pour la définition du porte-outil contient un élément du type "AXIS_LIN_VIRT". Cet élément n'est pas autorisé pour un porte-outil (axe linéaire "virtuel").

20. La chaîne cinématique (chaîne Outil) pour la définition du porte-outil contient un élément du type "AXIS_ROT_VIRT". Cet élément n'est pas autorisé pour un porte-outil (axe rotatif "virtuel").

21. La chaîne cinématique (chaîne Pièce) pour la définition du porte-outil contient un élément du type "AXIS_ROT_VIRT". Cet élément n'est pas autorisé pour un porte-outil (axe rotatif "virtuel").

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger les données incorrectes dans la définition du porte-outil ou la définition incorrecte des chaînes cinématiques utilisées pour la définition du porte-outil.

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

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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Programmer un numéro de porte-outil valide ou adapter le MD18088 $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 de porte-outil actuelle.
Ce comportement peut avoir les causes suivantes :
- Les deux axes de rotation du porte-outil ne sont pas orthogonaux.
- Le porte-outil comporte moins de deux axes de rotation.
- Des positions d'axe rotatif qui violent les limites d'axe correspondantes doivent être réglées.

Cette alarme est accompagnée d'un code d'erreur qui indique la cause plus en détail :

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 :
- Utiliser TCOABS à la place de TCOFR.
- Activer un autre frame.
- Modifier les données de porte-outil.
- Changer le 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 entraîne une modification de l'offset du plateau, un frame de base devra être défini pour prendre en compte ce décalage, voir le paramètre machine MD20184 $MC_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 : Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :
Modifier le programme pièce.
Modifier le MD20184 $MC_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 : Si MOVT est programmé, l'interpolation linéaire ou spline (G0, G1, ASPLINE, BSPLINE, CSPLINE) doit être active.

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.

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 : Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :
Modifier le programme pièce.
Modifier le MD20380 $MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44.

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

14161 [Canal %1 :] Bloc %2 Erreur %3 à l'appel de la fonction CORRTC.

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 CORRTC. Le numéro d'erreur indique la cause de l'erreur.
Numéros d'erreur :
1 : Aucun porte-outil n'est actif.
2 : Le porte-outil actuellement actif n'a pas été défini 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).
13 : Aucun élément de correction ($TC_CARR_CORR_ELEM) n'est défini dans la section indiquée par le paramètre _CORR_INDEX.
20 : La position des 100 de _CORR_MODE est invalide. Seules les valeurs 0 et 1 sont autorisées.
21 : La position des 1000 de _CORR_MODE est invalide. Seules les valeurs 0 et 1 sont autorisées.
30 : 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 SD41612 $SN_CORR_TOCARR_LIN_MAX.
31 : 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.

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 supérieur ou égal 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 supérieur ou égal à 90 degrés, pour les positions de tranchant 5 à 8, il doit être inférieur 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 béta 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.

14163 [Canal %1 :] Bloc %2 Porte-outil : la denture Hirth n'est pas un diviseur de l'angle plein.

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : La valeur de l'incrément de denture Hirth (en degrés) n'est pas un diviseur de l'angle plein dans au moins un axe. Cela peut poser problème pour l'affichage lorsque p. ex. une solution négative adaptée à la denture Hirth est incrémentée de 360 degrés. Le résultat ne sera plus divisible par l'incrément de denture Hirth.

Réaction : 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 la touche d'effacement ou départ 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 ISO H/D.

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 Au moins une composante de l'offset de longueur d'outil a été programmée deux fois dans un bloc (avec TOFF).
2 Au moins une composante de l'offset de longueur d'outil a été programmée 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. Peut aussi se produire avec TRAFOOF lorsque TOFFON est actif et qu'aucun axe géométrique n'est connu sans transformation.

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 : L'interpolation linéaire doit être activée en tant que type d'interpolation 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.

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.

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.

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 MD20360 $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 sysème 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 sysème 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. Code d'erreur %3.**

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = Code d'erreur

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.

7 : Aucune transformation OEM n'est disponible.

8 : Aucune transformation d'orientation OEM 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 MD18866 $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 TRAFOON.

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.

44 : Une tentative d'activation d'une transformation définie avec des chaînes cinématiques a été effectuée, mais le nom de cette transformation est vide (chaîne vide).

45 : Une tentative d'activation d'une transformation définie avec des chaînes cinématiques a été effectuée, mais toutes les variables système $NT_NAME[..] sont vides.

46 : Une tentative d'activation d'une transformation définie avec des chaînes cinématiques a été effectuée, mais le nom de la transformation a été trouvé plusieurs fois dans le tableau des variables système $NT_NAME.

52 : Une tentative d'activation d'une transformation RESET définie avec des chaînes cinématiques a été effectuée (MD20142 $MC_TRAFO_RESET_NAME), mais aucune transformation du nom spécifié n'a été trouvée.

55 : Une tentative d'activation d'une transformation RESET définie avec des chaînes cinématiques a été effectuée (MD20142 $MC_TRAFO_RESET_NAME), mais toutes les variables système $NT_NAME[..] sont vides.

56 : Une tentative d'activation d'une transformation RESET définie avec des chaînes cinématiques a été effectuée (MD20142 $MC_TRAFO_RESET_NAME), mais le nom de la transformation a été trouvé plusieurs fois dans le tableau des variables système $NT_NAME.

201 : Une transformation est mal paramétrée.

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.

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.

14406 [Canal %1 :] Bloc %2 Erreur de paramètre %3 lors de l'appel d'une transformation.

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = Numéro de l'erreur

Description : Une erreur a été détectée lors de la tentative d'activer une transformation. La cause de l'erreur est précisée par les numéros d'erreurs suivants.

- 80. Les axes géométriques sont (presque) linéairement dépendants, autrement dit, deux axes géométriques sont presque parallèles ou trois axes géométriques se trouvent presque dans le même plan.
- 81. Un axe d'orientation est inadmissible ou n'est pas entièrement paramétré en tant que broche (avec $NT_CNTRL, $NT_ROT_AX_CNT).
- 90. Lors de la définition d'une transformation TRANSMIT ou TRACYL avec des chaînes cinématiques, plusieurs axes inclinés ont été paramétrés.
- 91. Sens non autorisé d'un axe incliné lors de la définition d'une transformation TRANSMIT ou TRACYL avec des chaînes cinématiques. L'axe incliné n'est pas dans le plan principal.
- 92. L'axe polaire et l'axe longitudinal avec une transformation TRANSMIT ou TRACYL ne sont pas parallèles.
- 93. L'axe radial doit être perpendiculaire à l'axe polaire lorsqu'aucun axe longitudinal n'est présent.
- 94. L'axe de désaxage doit être perpendiculaire à l'axe polaire lorsqu'aucun axe longitudinal n'est présent.
- 120. Lors de la redirection d'une transformation TRAANG vers une transformation définie par des chaînes cinématiques, un angle différent de l'angle défini par les chaînes cinématiques a été indiqué en paramètre.
- 121. Lors de la redirection d'une transformation TRAANG vers une transformation définie par des chaînes cinématiques, un angle a été indiqué en paramètre alors que l'angle de l'axe incliné n'est pas défini. Ce cas se produit lorsqu'il existe plus d'un axe incliné ou lorsque l'axe incliné ne se trouve pas dans un plan principal.
- 150. Lors de l'appel d'une transformation TRACYL, aucune valeur n'a été indiquée pour le diamètre de référence ou d'usinage.
- 200. La transformation ne peut être activée que dans une chaîne de transformations, et non en tant que transformation individuelle.
- 250. Le vecteur de rotation de la broche n'est pas parallèle à l'axe Z du SCP (voir $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM). L'élément à saisir ici doit être le dernier élément de la chaîne qui n'est pas un axe rotatif. (Lorsque la partie de la chaîne avant $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM contient des axes rotatifs, cela engendre des sauts SCP qui vont à l'encontre des conditions d'activation (comme décrit plus haut).)
- 251. L'outil est mal orienté. L'outil doit être dirigé vers le centre de rotation lors de l'appel de TRAINT.

****

Les numéros d'erreurs suivants concernent uniquement les transformations OEM quand une erreur a été détectée lors de la sélection de la transformation :

- 1000. La direction de base de l'orientation de l'outil doit être parallèle à l'un des axes de coordonnées X, Y ou Z.
- 1001. La direction de base de l'orientation de l'outil ne doit pas être la direction X.
- 1002. La direction de base de l'orientation de l'outil ne doit pas être la direction Y.
- 1003. La direction de base de l'orientation de l'outil ne doit pas être la direction Z.
- 1004. Le vecteur normal de l'outil en position initiale doit être parallèle à l'un des axes de coordonnées X, Y ou Z.
- 1005. Le vecteur normal de l'outil en position initiale ne doit pas être orienté dans la direction X.
- 1006. Le vecteur normal de l'outil en position initiale ne doit pas être orienté dans la direction Y.
- 1007. Le vecteur normal de l'outil en position initiale ne doit pas être orienté dans la direction Z.

Remarque : les numéros d'erreurs 1000 - 1007 ne peuvent apparaître que si $NC_IGNORE_TOOL_ORIENT = FALSE (valeur par défaut) et si l'outil actif contient des orientations non autorisées.

Dans ce cas, les directions de base définies dans les variables $NT_BASE_ORIENT ou $NT_BASE_ORIENT_NORMAL ne deviennent pas actives.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Eliminer le paramétrage incorrect.

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

14407 [Canal %1 :] Bloc %2 L'axe constant %3 a une position non valide

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

Description : Un axe dont la position ne doit pas être modifiée lorsque la transformation est active a une position non autorisée lors de l'activation de la transformation.
Les positions autorisées sont décrites dans la documentation relative à la transformation.

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

Remède : - Déplacer l'axe concerné sur une position autorisée avant l'activation de la transformation.

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

14408 [Canal %1 :] Bloc %2 La transformation TRAINT et la fonction ne peuvent pas être actives en même temps. (%3)

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de l'erreur

Description : TRAINT ne peut pas être utilisé avec les fonctions suivantes.
- 10. CUT3DC, CUT3DF, CUT3DCD, CUT3DFF, CUT3DFS, CUT3DCC, CUT3DCCD, CUT3DFD
- 20. PTP, PTPG0, PTPWOC, PTPWOC2
- 30. G17, G19
- 40. G33, G331, G332, G334, G335, G34, G35
- 50. TOFFON
- 60. TOWMCS, TOWWCS, TOWBCS, TOWTCS, TOWKCS
- 70. DIAMONA, DIACYCOFA, DIAM90A, DIAMOFA
- 80. G63
- 90. G961, G962, G97, G971, G972
- 100. LFON
- 110. DRIVE
- 120. NPV (G54, G55, etc.), TRANS, ROT, MIRROR, SCALE, ATRANS, AROT, AMIRROR, ASCALE
- 130. G53, G153, SUPA, SUPD
- 140. Le type d'outil doit être compris entre 500 et 599.
- 150. SPCOF
- 160. La fonction d'anticipation étendue est active MD20443 $MC_LOOKAH_FFORM[n]=1, n=groupe de codes G 59

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 incorrect.

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

14409	[Canal %1 :] Bloc %2 : la transformation TRAINT a détecté une position SCP %3 %4 différente de 0.
Paramètres :	%1 = Numéro du canal %2 = Numéro du bloc, étiquette %3 = Descripteur du 2e axe géométrique %4 = Position SCP
Description :	Les positions programmées engendrent, lorsque la transformation est active, une position SCP du 2e axe géométrique différente de 0.
Réaction :	Arrêt interpréteur. Blocage départ programme dans ce canal. Les signaux d'interface sont mis à 1. Visualisation de l'alarme.
Remède :	Programmer les axes ou les broches de sorte que la position du 2e axe géométrique dans le SCP soit égale à 0, en tenant compte des longueurs d'outil correctes.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

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 de correction.

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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Modifier le programme pièce.
Modifier le MD32074 $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 positionement 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 définiton 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 und 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 depuis une source externe" n'a pas pu être effacé, car p. ex. la communication avec 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 : Pour effacer tous les tampons de rechargement, exécuter un Power On.

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 : Lors du rechargement depuis des sous-programmes externes EXTCALL ou de l'exécution depuis des lecteurs externes, aucune liaison avec l'IHM n'a pu être établie pendant le temps de surveillance réglé avec le MD10132 $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 avec l'IHM.
- Augmenter le temps de surveillance dans le MD10132 $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

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 CN).

Le numéro de l'entrée CN 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 CN.

N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z

Restriction pour logiciel AP2xx : le numéro de l'entrée CN 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 CN 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 CN 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 CN.

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 CN 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).

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.

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.

Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.

www.siemens.com/sinumerik/help

Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :

- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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 le 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 au MD28060 $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, Teachen) 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 : Informer 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.

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 : Informer 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 : Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :
Désélectionner la correction du rayon d'outil avec l'effacement rapide de la distance restant à parcourir et la resélectionner ensuite.
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'élements 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 MD28071 $MC_MM_NUM_SURF_LEVELS=0
6 TOFF (voir OD19320 $ON_TECHNO_FUNCTION_MASK)
En outre, les fonctions suivantes sont inactives dans un canal de traitement :
10 Actions synchrones
11 COMPCAD avec MD20482 $MC_COMPRESSOR_MODE > 99 (Advanced Surface)
12 COMPSURF (Top Surface)
13 AFISON avec MD20630 $MC_AFIS_MODE=0 (commutation automatique du filtre)

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.

14785 [Canal %1 :] Bloc %2 Option '%3<OPTNX>' active, fonction impossible

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro de bloc, numéro de ligne
%3 = Description succincte de l'option

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 : Informer les personnes/le SAV habilités.
- Désactiver l'option
- 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 Plage de valeurs erronée pour la valeur programmée de la dynamique de trajectoire, n° erreur %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = numéro d'erreur

Description : La plage autorisée pour la valeur d'une dynamique de trajectoire programmable n'a pas été respectée. Les causes de l'erreur peuvent être les suivantes :

1 : La valeur programmée pour l'accélération tangentielle avec PACCLIM se situe en dehors de la plage autorisée. La plage autorisée pour PACCLIM s'étend de 1.0e-6 à 1.0e+38 m/s^2.

2 : La valeur programmée pour la vitesse tangentielle avec FLIM se situe en dehors de la plage autorisée s'étendant de 1.0e-6 à 1.0e+38.

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.

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 l'affectation de valeurs. Noter que la valeur F programmée est 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.

14821 [Canal %1 :] Bloc %2 Erreur lors de la sélection ou de l'annulation VPM

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

Description : Une des erreurs suivantes est survenue lors de la sélection de la programmation VPM (vitesse périphérique de meule constante) avec GWPSON :
- On a tenté de sélectionner la programmation VPM pour une broche à laquelle un autre outil a déjà été affecté par TMON, GWPSON, CLGON ou par l'activation de la correction de longueur d'outil.
- On a tenté de sélectionner un outil qui n'est pas défini.
- On a tenté de sélectionner un tranchant (implicite) qui n'est pas défini. (Sélection implicite: D1 d'un outil lorsqu'il n'y a pas de tranchant indiqué.)
- La sélection ne concerne pas un outil spécifique à la rectification (400-499).
- On a essayé de sélectionner la VPM pour l'outil actif bien que la CLO ne soit pas activée.
- La sélection ne concerne pas un numéro de broche valide.
- Un rayon de meule nul a été programmé.

Lors de l'annulation de la programmation VPM avec GWPSOFF, une des erreurs suivantes est survenue :
- L'annulation ne concerne pas un outil spécifique à la rectification (400 - 499)
- On a essayé de désactiver la VPM pour l'outil actif bien que la CLO ne soit pas activée.
- L'annulation ne concerne pas un numéro de broche valide.

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

Remède :
- Vérifier les instructions GWPSON ou GWPSOFF.
- Vérifier les données de correction d'outil :
$TC_DP1 : 400 - 499 ;
$TC_TGP1 : numéro de broche.

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

14822 [Canal %1 :] Bloc %2 Programmation VPM erronée

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

Description : Lors de la sélection de la programmation VPM (vitesse périphérique de meule constante) avec GWPSON ou de la programmation de VPM avec "S[numéro broche] = valeur", une des erreurs suivantes est survenue :
Numéro de broche non valide.
Numéro de paramètre non valide pour calcul du rayon dans $TC_TPG9
Les valeurs valides sont les suivantes :
3 pour $TC_DP3 (longueur 1)
4 pour $TC_DP4 (longueur 2)
5 pour $TC_DP5 (longueur 3)
6 pour $TC_DP6 (rayon)
Angle non valide dans $TC_TPG8.
Les valeurs valides sont les suivantes : -90 <= $TC_TPG8 < +90.
Un rayon de meule nul a été programmé.

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

Remède : Vérifier les données de correction d'outil.
- $TC_DP1 : 400 - 499.
- $TC_TPG1 : numéro de broche.
- $TC_TPG8 : angle d'inclinaison pour meule oblique.
- $TC_TPG9 : paramètre de correction pour calcul du rayon par ex. : 3 pour $TC_GP3.

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

14823 [Canal %1 :] Bloc %2 Erreur lors de la sélection ou de l'annulation du contrôle d'outil

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

Description : Lors de la sélection de la surveillance d'outil avec TMON, une des erreurs suivantes est intervenue :
- La sélection ne concerne pas un outil spécifique à la rectification (Types d'outils 400 -499).
- La sélection ne concerne pas un numéro de broche valide.
- On a tenté de sélectionner la surveillance d'outil pour une broche à laquelle un autre outil a déjà été attribué avec TMON, GWPSON, CLGON ou avec la correction de longueur d'outil activée.
- On a tenté de sélectionner un outil qui n'est pas défini.
- On a tenté de sélectionner un tranchant (implicite) qui n'est pas défini. (Sélection implicite: D1 d'un outil lorsqu'il n'y a pas de tranchant indiqué.)
- On a essayé de sélectionner la surveillance d'outil pour l'outil actif bien qu'aucune correction de longueur d'outil n'avait été activée.
- Numéro de paramètre non valide pour le calcul de rayon dans $TC_TPG9.

Les valeurs valides sont les suivantes :
3 pour $TC_DP3 (longueur 1)
4 pour $TC_DP4 (longueur 2)
5 pour $TC_DP5 (longueur 3)
6 pour $TC_DP6 (rayon)
Un rayon de meule nul a été programmé.
Lors de l'annulation de la surveillance d'outil avec TMOF, une des erreurs suivantes est intervenue :
- L'annulation ne concerne pas un outil spécifique à la rectification (400 - 499).
- On a tenté d'annuler la surveillance d'outil pour l'outil actif bien que la correction de longueur d'outil n'avait pas été activée.
- L'annulation ne concerne pas un numéro de broche valide.

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

Remède : Vérifier les instructions TMON et TMOF.
Vérifier les données de correction d'outil.
- $TC_DP1 : 400 - 499.
- $TC_TPG1: numéro de broche.
- $TC_TPG8: angle d'inclinaison pour meule oblique.
- $TC_TPG9: numéro de paramètre pour calcul du rayon, par ex. 3 pour $TC_GP3.

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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Pour programmer SCC[AX], indiquer 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.

15000 [Canal %1 :] Bloc %2 Instruction de synchronisation de canal avec marque inadmissible

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Une instruction WAITM/WAITMC/SETM/CLEARM a été programmée avec un numéro de marque inférieur à 1 ou supérieur au nombre maximum de marques.

Exception : CLEARM(0) est autorisé et efface tous les marqueurs dans le canal !

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Corriger l'instruction en conséquence.

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

15010 **[Canal %1 :] Bloc %2 Instruction de coordination de programmes avec numéro de canal invalide**

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

Description : Une instruction WAITM, WAITMC,INITou START a été programmée avec un numéro de canal non valide.

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

Remède : Corriger l'instruction en conséquence.

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

15020 **[Canal %1 :] Bloc %2 Instruction CHANDATA irréalisable. Canal %3 inactif**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères (paramètre CHANDATA)

Description : Une instruction CHANDATA sélectionne l'introduction des données pour un canal qui n'est actuellement pas activé. Pour des raisons de structure, il faut procéder 2 fois à la lecture de données multi-canaux.

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.
- Activer le canal concerné par le biais du PM/des données optionnelles ou bien
- Effacer l'instruction CHANDATA et toutes les affectations suivantes à des données de canaux. L'erreur est signalée régulièrement à la première lecture d'un bloc INITIAL.Init qui sert à installer un système multi-canaux. Dans ce cas, il est nécessaire de :
1. Procéder à un redémarrage NCK pour activer les paramètres machine globaux déjà lus pour l'installation des autres canaux.
2. Répéter le chargement du bloc INITIAL Init.

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

15021 **[Canal %1 :] Bloc %2 Instruction CHANDATA avec numéro de canal invalide**

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

Description : Avec une instruction CHANDATA on a sélectionné l'introduction de données pour un canal non admis, par exemple <1, > le nombre maximal de canaux autorisé, et non le canal dans lequel a lieu l'exécution.

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

Remède : Programmer l'instruction CHANDATA en fonction de la configuration actuelle.

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

15025 **CHANDATA(%3) : Canal inactif. Les données sont ignorées.**

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

Description : Une instruction CHANDATA sélectionne l'introduction des données pour un canal qui n'est actuellement pas activé.

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

Remède : Cette alarme est plutôt une remarque et signale que le fichier qui est transféré dans la mémoire de la CN suite au NCK contient les données d'un canal inactif. Le numéro du canal inactif est donné. Les données de ce canal ne sont ensuite pas disponibles dans le NCK.
Cette alarme peut avoir deux causes :
(1.) le canal doit d'abord être activé par un deuxième NCK-RESET/POWERON ; autrement dit le fichier doit ensuite être à nouveau transféré dans la mémoire de la CN. Si l'alarme survient à nouveau, alors (2.) le canal cité ne doit effectivement pas être activé mais les données sont comprises dans le fichier.
Pour la (2e) cause, vérifiez si le système n'a pas laissé le canal en question inactivé (état correct).
Si oui, alors il est possible de continuer avec NCK-RESET/POWERON sans autres mesures ; autrement dit il n'est pas nécessaire de transférer à nouveau le fichier dans la mémoire de la CN. Si ce n'est pas le cas, alors il faut veiller à ce que le canal inactivé par erreur soit réactivé.
Si le paramétrage d'activation des canaux sont dans le fichier à transférer (par exemple un fichier d'archive), alors le fichier doit être modifié avec les programmes correspondants, ou alors le fichier doit être recréé avec un nombre de canaux correct sur l'installation sur lequel il a été créé.
Alarmes analogues : 15020, 15021.

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

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 de système de mesure ou charger le bloc de données correspondant au système de mesure réglé.

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 un Powerfail survient maintenant, les 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 contiennent 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.
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 PM11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 ('H8').
Si l'alarme persiste, merci d'en informer le personnel/service de maintenance habilité.
Si un Powerfail ne peut pas survenir dans l'environnement de l'installation, il est possible
d'inhiber cette alarme à l'aide du PM18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[indice] = 0
.
La valeur du PM18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[indice] peut éventuellement être augmentée.
Si cela n'est pas une option, le nombre de données modifiées par unité de temps devra alors être réduit.

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 crée une situation Dead-Lock.

Exemples :

- Définition de tables de courbe extrêmement longues avec exécution depuis une source externe.
- La boucle REPEAT ne se trouve pas entièrement dans le tampon de rechargement.

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 (MD18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE).
- Diminuer la table de courbes (remarque : des blocs se trouvant entre CTABDEF/CTABEND ne sont pas des blocs de fonctions machine).
- Instruction REPEAT : remplacer la boucle REPEAT par un appel EXTCALL.
- Surface Tuning : avec la fonction "Surface Tuning", si l'alarme 15150 est générée lors de l'utilisation de sections de programme, le nombre de blocs du programme généré par SFT dont la mise en commentaire est annulée doit être réduit.

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 : Informer 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 $MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 1=1)
- un ASUP système susceptible d'être édité (PM11610$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 : Dès que possible : Augmenter $MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE.
Sinon : 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.

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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Corriger le fichier INI ou DEF, ou corriger le PM et créer un nouveau fichier INI via '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.

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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Augmenter les valeurs des PM28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES/PM28040 $MC_MM_LUD_VALUES_MEM/PM18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC ou programmer un arrêt du prétraitement des blocs STOPRE avant l'appel du sous-programme.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre 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'introduire que des nombres d'exécutions positifs compris dans la plage de valeurs.

Poursuite du programme : Effacer 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 : Modifier le contrat de recherche.

Poursuite du programme : Effacer 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.

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 a 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 après la recherche de bloc au point de fin de bloc est incrémentale. Ceci n'est pas autorisé dans les situations suivantes :
- Après la destination de recherche, un changement de transformation a eu lieu.
- Un frame avec composante de rotation est actif. 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 de recherche dans laquelle les axes sont programmés en absolu.
- Désactiver avec SD42444$SC_TARGET_BLOCK_INCR_PROG = FALSE l'addition des positions de recherche collectées.
- Utiliser la recherche de bloc avec calcul au contour.

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

15390 [Canal %1 :] Bloc %2 %3 non exécuté lors de la recherche de bloc

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

Description : Lors de la recherche de bloc, des instructions pour commuter, effacer, définir l'entraînement électronique n'ont été ni exécutées, ni collectées, mais simplement sautées.

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

Remède : Régler l'état souhaité du réducteur via ASUP.

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

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 : Informer 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 : 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 : 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.

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 rétrait 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 + SHOWALRAM 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 (routines d'interruption).
Si l'instruction REPOS est programmée p. ex. dans un programme principal ou dans un cycle, le traitement du programme pièce sera annulé avec l'alarme 16020.
L'alarme sera également émise dans les situations suivantes :
- Accès à $AC_RETPOINT (réaccostage) en dehors d'un ASUP (p. ex. dans le programme principal)
- Un axe à repositionner 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 l'état "axe neutre" avant le repositionnement avec WAITP.
- Un axe à repositionner 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.
- Le filetage (G33, G34, G35, G335, G336) était actif dans le bloc interrompu.

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
REPOSL 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Consulter le programme pièce pour vérifier si le numéro de broche programmé est correct et si le programme est exécuté dans le bon canal.
Consulter 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.
Ceci vaut également pour un porte-outil 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.

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.

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.

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 G1, 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.

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.

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.
G33 (filetage à pas constant) et l'avance n'ont pas été programmés avec G94 ou G95.
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).
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, tournage avec interpolation), 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 progammation.
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.

16736 [Canal %1 :] Dans le bloc %2 : Bloc de filetage programmé pour respecter les valeurs limites dynamiques trop court %3, requis %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Longueur d'arrondissement qui peut être prise en compte par le bloc de filetage programmé
%4 = Longueur d'arrondissement requise pour l'adaptation dynamique dans le respect des valeurs limites

Description : Si la programmation requiert une adaptation dynamique d'un élément de filetage au suivant, le système vérifie si la distance est suffisante pour respecter les valeurs limites dynamiques. Pour cet arrondissement, seule une partie de la distance programmée peut être prise en compte car la vitesse cible programmée du bloc de filetage doit être atteinte et transmise pour la géométrie de filetage demandée (pas de vis, vitesse de la broche). Il est possible que les valeurs limites dynamiques doivent être dépassées pour l'adaptation dynamique de la géométrie de filetage demandée.
L'alarme n'est émise que si elle n'est pas inhibée via le PM11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 par le bit 25.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : 1. Modifier le programme pièce et augmenter la distance du bloc de filetage %2.
En raison de l'augmentation de la distance, il existe un risque de collision, en particulier dans le cas d'un filetage intérieur. Cela doit être vérifié.
2. Augmenter la longueur d'arrondissement du bloc de filetage avec DITRB = -1.
3. Mettre à 1 le bit 25 du MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2.
4. Définir la donnée de réglage SD42010 $SC_THREAD_RAMP_DISP[2] = 0.

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

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.

16761 [Canal %1 :] Bloc %2 Axe/Broche %3 non programmé dans le canal

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

Description : Erreur de programmation : L'axe/la broche ne peut momentanément pas être programmé. L'alarme peut se produire si l'axe/la broche est utilisé par un autre canal ou par l'AP.

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

Remède : Modifier le programme pièce. Utiliser "GET()".

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.

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 : Programmer la vitesse (valeur S) avec une valeur positive. Selon le cas d'application, la valeur zéro est autorisée, 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, EGONSYNE 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.

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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Configurer le couplage en conséquence dans le MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1 ou corriger le programme pièce CN.

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.

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 : Informer 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 : 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.

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 : Informer 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Corriger le programme pièce ou le PM. Programmer le couplage avec COUPDEF ou le configurer avec un 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Dans le bloc CN visualisé, remplacer 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Dans le bloc CN visualisé, remplacer 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Dans le bloc CN visualisé, remplacer 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.

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 : Corriger l'erreur et acquitter 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 actif comme axe AP ou axe de commande (lancé par une action synchrone statique). Autrement dit, ces axes doivent revenir à l'état "axe 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 actifs comme axes AP ou 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 : Pour passer à un autre mode de fonctionnement, mettre fin à la fonction "Écrasement en mémoire".

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 : Effectuer un Reset ou attendre la fin de l'exécution.

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 GMFC
%2 = Numéro du canal
%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 pour revenir au début de l'exécution du programme, ou bien sélectionner le mode de fonctionnement dans lequel se trouvait l'exécution du 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 GMFC
%2 = Numéro du canal
%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 ou 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.

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.

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

16918 **[Canal %1 :] Pour l'action '%2<ALNX>', tous les canaux doivent être à l'état Reset**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description : Pour permettre l'exécution de l'action envisagée, tous les canaux doivent être en fonction initialisée ! (par ex. : pour le chargement des paramètres machine)

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Attendre que l'état du canal soit interrompu ou bien actionner la touche Reset.

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 : Actionner 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, puis répéter la manipulation.

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

16921 **[GMFC %2 :] [Canal %1 :] Paramètre machine : affectation canal/GMFC inadmissible ou en double**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro du GMFC

Description : Au démarrage, une affectation canal/GMFC non admise a été constatée.

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.
Vérifier le MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP.

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

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 : Interrompre l'opération 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.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

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

Sauvegarder les données d'outil sur l'IHM et les recharger après "ProgtestOff".

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 de sous-mode de fonctionnement (basculement vers Auto, MDA, Jog, Écrasement en mémoire, Numérisation, ...) est en cours.

Exemple : le message d'alarme intervient quand la touche Départ a été enfoncée 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.

16926 [Canal %1 :] Coordination de canaux : action %2 dans bloc %3 inadmissible, marque %4 déjà positionnée

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = action
%3 = numéro de bloc
%4 = numéro de marque

Description : L'action a été refusée car la marque à positionner est déjà positionnée.
Vérifier le programme.
Exemple :
SETM(1) ; CLEARM(1) ; la marque doit d'abord être supprimée.
SETM(1)

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

Remède : Répéter l'action.

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

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 : Actionner Reset ou attendre que le traitement de l'interruption soit terminé.

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 CN précédent et le bloc CN actuel.

Exemple :

N10 SETM.

N15 STOPRE ; insérer un bloc CN exécutable.

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 saisies sur l'IHM et répéter l'action le cas échéant.

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 : Interrompre le programme par un Reset. Augmenter si nécessaire la valeur du MD10192 $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 la valeur du MD10192 $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 : Pour inhiber l'alarme, mettre à 0 le bit 1 du MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK.

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 "Evénement 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 avecPM10708 $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.

16948 [Canal %1 :] Canal dépendant %2 encore actif.

Paramètres : %1 = identificateur canal

%2 = identificateur canal

Description : Cette alarme est uniquement activée pour "Group-Serupro". "Group Serupro" est activé avec PM10708 $MN_SERUPRO_MODE Bit2 et permet la reprise de groupes de canaux entiers lors de la recherche.

Un "canal dépendant" est un canal qui a été démarré indirectement par un canal courant. Le canal actuel a été démarré par automate programmable.

Ce canal d_o_i_t avoir été terminé (c.-à.d. doit avoir atteint M30), avant que le canal actuel ne soit terminé à son tour.

L'alarme survient lorsque le canal actuel se termine avant le canal dépendant.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Désactiver "Group-Serupro" (Voir PM10708 $MN_SERUPRO_MASK) ou installer WAITE.

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

16949 La correspondance entre les repères de canal %1 et de canal %2 n'est pas valide.

Paramètres : %1 = identificateur canal

%2 = identificateur canal

Description : Ce canal définit un repère WAIT avec d'autres canaux qui n'ont pas de correspondance avec ce repère WAIT.

Le repère WAIT de ce canal n'a pas de pendant explicite dans l'autre canal, c.-à-d.que les canaux ne s'attendent pas mutuellement.

==========

Exemple :

Ch 3 Ch 5 Ch 7

WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5) WAITM(99,5,7)

Les repères WAIT dans les canaux 3 et 5 s'attendent mutuellement, alors que le canal 7 n'attend que le canal 5. Ainsi, canal 7 peut déjà continuer lorsque 5 et 7 ont atteint le repère WAIT alors que le canal 3 se trouve encore loin du repère WAIT.

Par la suite, le canal 7 efface son repère WAIT. Si le repère WAIT 99 est de nouveau atteint, il n'est plus possible de déterminer le comportement des canaux avec précision.

==========

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Indiquer, dans chaque repère WAIT, tous les canaux avec lequels l'on souhaite synchroniser l'alarme, ou bien supprimer l'alarme avec PM11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 23.

==========

Exemple de solution - A :

Ch 3 Ch 5 Ch 7

WAITM(99,3,5,7) WAITM(99,3,5,7) WAITM(99,3,5,7)

==========

Exemple de solution - B :

Ch 3 Ch 5 Ch 7

WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5)

WAITM(88,5,7) WAITM(88,5,7)

==========

Exemple de solution - C :

Ch 3 Ch 5 Ch 7

WAITM(88,5,7) WAITM(88,5,7)

WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5)

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 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 MD11602 $MN_ASUP_START_MASK n'est pas à 1
- le niveau de priorité du sous-programme est trop faible (valeur trop élevée) ou bien le MD11604 $MN_ASUP_START_PRIO_LEVEL est réglé sur une valeur trop élevée (valeur trop faible)

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.

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.

16968 [Canal %1 :] Le paramètre machine %2[%3] contient une syntaxe non valide. Code d'erreur : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%3 = Indice : indice table PM
%4 = Code d'erreur

Description : Lors de la définition d'une fonction auxiliaire ou d'un nom de sous-programme, une règle de syntaxe n'a pas été respectée. Le code d'erreur délimite le problème :

1 - Une définition de fonction auxiliaire doit commencer par M, D, H ou T.

2 - Une définition de fonction auxiliaire nécessite un complément ou une valeur.

3 - Un complément de fonction auxiliaire doit, si disponible, être un caractère générique '*' ou un nombre naturel placé entre crochets '[', ']'. Pour les fonctions auxiliaires 'T', un nombre naturel n'est autorisé que lorsque $MC_T_M_ADDRESS_EXT_IS_SPINO = TRUE ou avec la gestion des magasins activée (MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 $MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK).

4 - La valeur d'une fonction auxiliaire doit, si disponible, être un nombre naturel ou un caractère générique '*' après un signe d'égalité '='.

5 - Lorsque la gestion d'outils est activée (MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 $MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK), aucune valeur numérique ne doit être indiquée pour 'T', seulement un caractère générique '*'.

6 - Les autres entrées en tant que fonctions auxiliaires sont interprétées en tant que noms de sous-programmes. Un nom de sous-programme doit être un nom de sous-programme CN valide avec le préfixe '_N_', sans chemin d'accès et sans '/'. Il ne doit contenir aucun caractère spécial ou caractère de contrôle. Il ne doit pas être un mot-clé du langage CN (p. ex. POSA).

7 - '_N_ASUP1' et '_N_ASUP2' ne sont pas autorisés en tant que définition de sous-programme car il s'agit des noms de sous-programmes des Asup système.

Exemples de définitions de fonctions auxiliaires correctes : 'H[3]=7', 'M[22]', 'D[*]=4', 'T[*]=*', 'T=*', .

Exemple de nom de sous-programme correct : '_N_TOOL_TWIST'.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer les personnes/le SAV habilités. Saisir correctement en termes de syntaxe la définition de fonction auxiliaire ou le nom de sous-programme pour le PM affiché.

- Positions CFG_STOP : SD42220 $SC_CFG_STOP_ARRAY

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. Type de données : %3 %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = type de données

%4 = Cause

Description : Type de données :
1-Outils, 2-Tranchants, 3-Multitools, 4-Emplacements Multitool, 5-Corrections totales ou de réglage
6-Adaptateurs, 7-Magasins, 8-Emplacements de magasin, 9-Groupe d'usure, 10-Distance de magasin
Cause (uniquement pour le type de données Outil) :
1-Nombre limite d'outils atteint, 2-Liste d'outils handles, 3-Outil bodies, 4-Groupes d'outils handles, 5-Groupes d'outils
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 : MD18082 $MN_MM_NUM_TOOL
- Nombre de tranchants : MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
Les outils, les blocs de données de rectification, les tranchants 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 MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK est réglé.
- Nombre de blocs de données de surveillance : MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
- Nombre de magasins : MD18084 $MN_MM_NUM_MAGAZINE
- Nombre d'emplacements de magasin : MD18086 $MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION
- Nombre d'adaptateurs : MD18104 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER et MD18103 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER_TYPE2
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 bloc de données occupe la même capacité supplémentaire de mémoire que celle prévue pour un tranchant.
- 'Blocs de données de surveillance' : chaque tranchant d'un outil peut être complété 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 MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC / MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE ont été réglés correctement.
Le MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC définit le nombre admissible d'indications différentes Index1 pour une valeur Index2.
Le MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE définit le nombre d'emplacements tampons différents pouvant être nommés dans Index2.
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 MD18083 $MN_MM_NUM_MULTITOOL
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 MD18085 $MN_MM_NUM_MULTITOOL_LOCATIONS.

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 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 comme des champs LUD ou GUD 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 : Informer 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 1er 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/PROFINET :
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 MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC a été réglé correctement
Le MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC définit le nombre de valeurs différentes de Indice1 qui peuvent être indiquées pour une valeur Indice2
Si un numéro MT est programmé, la valeur peut entrer en conflit avec un numéro T ou un numéro de magasin déjà défini.

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.

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 2e 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/PROFINET :
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 MD18076 $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 : Informer 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 : Informer 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 l'affectation de valeurs. Définir p. ex. une valeur dans la plage de valeurs 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 : Informer 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 CN (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 : Informer 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 : Informer 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 CN %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 CN 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 : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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 : Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :
- Le programme est erroné : corriger l'erreur avec le bloc de correction et poursuivre le programme.
- Le bloc de données fait défaut : charger un bloc de données pour les valeurs T/D indiquées dans la CN 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*, ou l'activation de la correction des totaux DLx, de l'outil Ty, ou 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 da,s 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.

17184 [Canal %1 :] Bloc %2 Outil %3, n° frère %5, n° D = %6 n'existe pas

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Descripteur d'outil
%4 = Numéro frère | Numéro D

Description : Un numéro D, qui n'existe pas pour l'outil sélectionné, a été programmé.

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

Remède : Si l'outil sélectionné ne contient pas le numéro D programmé,
* le jeu de paramètres du tranchant peut être chargé dans la CN (via IHM, avec écrasement en mémoire) ou
* le tranchant peut être créé ultérieurement ou
* le cas échéant, le numéro D ou le descripteur d'outil peut être corrigé dans le bloc affiché ;
et le programme CN peut être poursuivi.

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 : Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :

1. Utiliser une numérotation D univoque au sein de l'unité TO.
2. Utiliser une autre 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 : Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :

1. Utiliser une numérotation D univoque au sein de l'unité TO. Renommer les numéros D en cas de besoin.
2. Utiliser une autre 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-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 IHM, 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 IHM, 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'aplique 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 d'outil impossible. Outil : %3 ID erreur : %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro T
%4 = Cause de l'erreur, état d'erreur

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 est active.
La première partie du paramètre 4 ("cause de l'erreur") indique pourquoi l'outil ne peut pas être effacé. Valeurs possibles :
1 - L'outil est actif
2 - L'outil est à un emplacement de magasin
3 - L'outil est actif et à un emplacement de magasin
4 - L'outil est en mouvement
5 - L'outil est actif et en mouvement
6 - L'outil est à un emplacement de magasin et en mouvement
7 - L'outil est actif, est à un emplacement de magasin et est en mouvement

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'acquittement 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'acquittement 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 acquittement 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'acquittement 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 magazin 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.

17241 [Canal %1 :] Bloc %2 Définition d'adaptateur non valide

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Causes possibles de l'erreur :

Pour un adaptateur d'outil de l'ancien type (type 1), les paramètres correspondant au nouveau type d'adaptateur (type 2) ne peuvent pas être écrits.

Pour un adaptateur d'outil du nouveau type (type 2), les paramètres correspondant à l'ancien type d'adaptateur (type 1) ne peuvent pas être écrits.

Il est impossible de modifier le type d'adaptateur ou de le régler sur une valeur inférieure à 0 ou supérieure à 2.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : - Pour un adaptateur d'outil de l'ancien type (type 1), écrire uniquement les paramètres correspondant au type 1.

- Pour un adaptateur d'outil du nouveau type (type 2), écrire uniquement les paramètres correspondant au type 2.
- Le type d'adaptateur ne peut être réglé qu'une seule fois avec la valeur 1 ou 2.

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 Outil
%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 adaptateur d'outil illégale (cause : %3)

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

Description : Signification des causes d'erreur :

1 : l'emplacement magasin ou multitool prévu est déjà occupé par un autre adaptateur.

Remarque : lorsque le MD18104 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER est défini sur -1, un adaptateur de type 1 est affecté dès le début à chaque emplacement magasin.

2 : l'emplacement magasin ou multitool prévu est déjà occupé par un outil.

3 : l'adaptateur ne peut pas être retiré de l'emplacement car il y a encore un outil à cet emplacement.

4 : une tentative est effectuée pour envoyer un adaptateur inexistant à un emplacement magasin ou multitool.

5 : l'adaptateur ne peut pas être supprimé car il est encore affecté à un emplacement.

6 : lorsque $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER = -1, tous les adaptateurs ou un adaptateur de type 1 ne peuvent pas être effacés.

6 : lorsque $TC_ADPTT[n] = -1, un adaptateur de type 2 ne peut pas être effacé.

6 : lorsque $TC_ADPTT[0] = -1, aucun adaptateur ne peut être effacé lorsque $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER_TYPE2 > 0.

21 : les outils de rectification (type 4xx) et les outils de tournage (type 5xx) ne sont pas autorisés dans un emplacement avec adaptateur du nouveau type (type 2).

22 : un adaptateur d'outil de l'ancien type (type 1) ne peut pas encore être affecté à un emplacement multitool.

23 : un adaptateur d'outil du nouveau type (type 2) ne peut pas encore être affecté à un emplacement magasin.

24 : lorsqu'un multitool avec adaptateur est placé dans un emplacement magasin avec un adaptateur, l'adaptateur dans l'emplacement magasin peut uniquement être un adaptateur de type 1 avec le réglage par défaut.

($TC_ADPT1[n]= 0.0, $TC_ADPT2[n]= 0.0, $TC_ADPT3[n]= 0.0, $TC_ADPTT[n]= 1)

25 : un adaptateur de type 2 doit d'abord être placé uniquement dans un emplacement multitool avec un emplacement

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 magasin.

- Lorsque le MD18104 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER est égal à -1, n'écrire que les données des adaptateurs qui sont déjà affectés aux emplacements magasin.

- Lors de l'affectation d'un adaptateur à un emplacement magasin, aucun outil ne doit se trouver à l'emplacement magasin.

- Lors du retrait d'un adaptateur d'un emplacement magasin, aucun outil ne doit se trouver à l'emplacement magasin.

- N'envoyer que des adaptateurs existants à un emplacement magasin ou multitool.

- Seuls des adaptateurs de type 1 peuvent être effacés avec $TC_ADPTT[n] = -1.

- L'effacement de tous les adaptateurs avec $TC_ADPTT[0] = -1 n'est possible que lorsque $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER_TYPE2=0.

- Ne placer que des types d'outil autorisés à un emplacement avec adaptateur du nouveau type (type 2).

- N'affecter un adaptateur d'outil de l'ancien type (type 1) qu'à un emplacement magasin.

- N'affecter un adaptateur d'outil du nouveau type (type 2) qu'à un emplacement multitool.

- Ne pas mettre en cascade un adaptateur à un emplacement magasin et à un emplacement multitool.

- Configurer un multitool avec uniquement un emplacement magasin pour un adaptateur de type 2.

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.
Désélectionner le MD30505 $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 a été réglée sur 0 ou une autre condition d'arrêt est active (p. ex. signal d'interface VDI). Étant donné que l'arrêt de l'axe ne peut se faire que sur des axes indexés, la position indexée suivante est accostée. L'alarme subsiste jusqu'à ce que cette position soit atteinte ou jusqu'à la désactivation de la condition d'arrêt.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :
Attendre que la prochaine position indexée soit atteinte.
Régler une correction > 0.
Désactiver une 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.

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 : Informer 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 : Informer 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 n'est pas défini.

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.

18 : Le produit résultant du nombre de zones de protection orientées pièce activées ou préactivées simultanément multiplié par le nombre de zones de protection orientées outil est supérieur à 31.

Exemple : 16 zones de protection orientées pièce et une zone de protection orientée outil peuvent être actives.

Le nombre de zones de protection orientées pièce pourrait alors être augmenté, par ex., à 19 (19 * 1 = 19).

Par contre, il est impossible d'augmenter le nombre de zones de protection orientées outil à 2 (16 * 2 = 32).

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 : 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 $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.

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.

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 : Contrôler l'utilisation des valeurs admises de l'instruction de programmation FXS et corriger l'affectation.

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 :	Contrôler l'utilisation des valeurs admises de l'instruction de programmation FXST et corriger l'affectation.
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 :	Contrôler l'utilisation des valeurs admises de l'instruction de programmation FXSW et corriger l'affectation.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

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 :	Informer le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme ou mettre le MD18600 $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.

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 : Informer 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.

Déterminer la distance maximale possible entre le début de la prise de référence et la came de ralentissement et la comparer avec la valeur inscrite dans le PM 34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST ; le cas échéant augmenter la valeur du PM.

2. Le signal de la came ne parvient pas jusqu'à la carte des entrées de l'AP.

Actionner manuellement le commutateur du point de référence et contrôler 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.

Contrôler 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler 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. Utiliser une came plus longue ou réduire 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 : Informer le personnel / service habilités. Contrôler les causes d'interruption possibles :

- Les régulateurs ne sont pas débloqués : signal d'interface CN/AP DB380x DBX2.1 (déblocage 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
- Messages émis par l'entraînement, par ex. signal du repère de référence non reçu

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 CN sans prise de référence.

0: aucune prise de référence spécifique au canal, départ CN avec prise de référence.

1-8: 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 : Informer 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 pour le MD34200 $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 dans le MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou effectuer la prise de référence du 2nd 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, $AA_OFF, 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 : Informer 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. Cependant, l'avance de la broche/l'axe dont doit découler cette avance est de 0.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Il existe les possibilités suivantes pour corriger l'erreur !

- Déplacer la broche/l'axe dont dépend l'avance de l'axe en question.
- En mode JOG, désélectionner l'avance par tour G95 via le masque Réglages.
- Dans la donnée de réglage SD41100 $SN_JOG_REV_IS_ACTIVE, désélectionner l'avance par tour G95.

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.
Pour éliminer l'alarme, il existe les possibilités suivantes :
- Corriger le programme pièce
- Indiquer une avance correcte pour les axes AP au niveau de l'interface VDI
- Pour les axes d'oscillation, spécifier l'avance dans la SD43740 $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.

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.

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 geométriques 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 : Informer 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 : Informer 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.

20075 [Canal %1 :] Axe %2 ne peut pas osciller actuellement

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

Description : L'axe ne peut actuellement effectuer aucun mouvement d'oscillation étant donné qu'il se déplace déjà, p. ex. en manuel.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Achever l'autre mouvement de déplacement.

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

20076 [Canal %1 :] Axe %2 oscille - aucun changement de mode possible

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

Description : L'axe exécute un mouvement d'oscillation, le changement de mode est impossible étant donné que le mouvement d'oscillation n'est pas permis dans le mode sélectionné.

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. Ne pas déclencher un tel changement de mode. Faire contrôler l'axe par l'AP et veiller dans le programme AP à ce que l'axe ait achevé le mouvement d'oscillation lors de tels changements de mode.

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

20077 [Canal %1 :] Axe %2 La position programmée %4 se trouve derrière le fin de course logiciel %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe
%3 = "+" ou "-"
%4 = Position de destination

Description : L'axe est déplacé en tant qu'axe d'oscillation et la position de destination (position d'inversion de sens ou position finale) se trouve derrière le fin de course logiciel correspondant. Aucun déplacement n'est effectué.

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 : Prescrire une position de destination plus proche.
Modifier le PM pour fin de course logiciel.
Le cas échéant, activer un autre fin de course logiciel.

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

20078 [Canal %1 :] Axe %2 La position programmée %4 se trouve derrière la limite de zone de travail %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe
%3 = "+" ou "-"
%4 = Position de destination

Description : L'axe est déplacé en tant qu'axe d'oscillation et la position de destination (position d'inversion de sens ou position finale) se trouve derrière la limite active de la zone de travail concernée. Aucun déplacement n'est effectué.

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 : Prescrire une position de destination plus proche.
Désactiver la limitation de zone de travail.
Régler une autre limitation de zone de travail.

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

20079 [Canal %1 :] Axe %2 Distance d'oscillation %3 <= 0

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe
%3 = longueur

Description : L'axe est déplacé en tant qu'axe d'oscillation et la distance à parcourir est inférieure ou égale à zéro car les deux points d'inversion de sens se trouvent à une position identique ou bien un point d'inversion de sens a été décalé au-delà de l'autre point d'inversion de sens en sens contraire du sens d'oscillation. Aucun déplacement n'est effectué.

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 : Prescrire une position de destination correcte (position d'inversion de sens, position finale).

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

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 lancé 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.

20083 [Canal %1 :] Axe %2 La position programmée %4 figure derrière la limitation de la zone de travail %3 définie dans le système de coordonnées

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe
%3 = "+" ou "-"
%4 = Pos. finale

Description : L'axe est déplacé en tant qu'axe d'oscillation et la position de destination (position d'inversion de sens ou position finale) se trouve derrière la limitation de la zone de travail définie dans le système de coordonnées. Aucun déplacement n'est effectué.

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 : Prescrire une position de destination plus proche.
Désactiver la limitation de zone de travail.
Régler une autre limitation de zone de travail.

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

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 : Informer 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'acquittement ?

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 acquittements.

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'acquittement 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 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_BRAKETEST_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 relative à la variable système $VA_FXS_INFO.

Information supplémentaire :

0 : Pas d'information supplémentaire disponible.

1 : Le type d'axe n'est pas un axe AP ou un axe de commande.

2 : Position finale programmée atteinte.

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 les déblocages.

7 : Le paramètre SINAMICS p2003 a une valeur nulle ou un télégramme sans données 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 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 : Informer 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 : Informer 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 : Informer 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.
- Il se peut que l'axe soit occupé activement par une fonction (par ex. programmation du jeu de paramètres servo).
- 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. Celle-ci est émise dans le 3ème paramètre en tant que numéro d'alarme IHM. Le paramètre 4 fournit le cas échéant des informations supplémentaires.

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 : Arrêter d'abord l'axe ou désactiver le couplage. Sélectionner ensuite un nouvel état.

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 préréglée. 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 : Une instruction du bloc d'action synchrone n'est pas exécutable, par exemple un Reset n'est pas possible pour l'action synchrone qui le contient.
Mesures de niveau 2
- La version Embargo ne permet pas de mesurer à partir d'une action synchrone
- L'instruction MEASA a été programmée dans une action synchrone
- La mesure est déjà active
- 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
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.

Poursuite du programme : 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 : Un indice non valide a été utilisé pour l'accès à une variable dans l'action synchrone au déplacement. De plus, l'indice non valide est affiché.
Exemple : ... DO $R[$AC_MARKER[1]] = 100
L'erreur intervient quand le mémento 1 présente une valeur supérieure au numéro de paramètre R maximum admissible.
Périphérie PROFIBUS/PROFINET :
Un indice de zone de slots / E/S non valide a été utilisé pour l'écriture/la lecture de données.
Cause :
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 de slots / E/S renvoie à une zone de slots / 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 : Cette alarme a une 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 d'interrompre un ordre de gestion d'outils (changement d'outil) momentanément actif ou bien qu'il n'existe aucun ordre susceptible d'être interrompu.
Le NCK refuse pour les raisons suivantes :
- Le canal est à l'état "actif". Il ne doit pas être interrompu.
- Le canal est à l'état "reset". Il n'y a rien à interrompre.

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

Remède : Cette alarme a une 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 MD28260 $MC_NUM_AC_FIFO, MD28262 $MC_START_AC_FIFO, MD28264 $MC_LEN_AC_FIFO, MD28266 $MC_MODE_AC_FIFO ne peut pas être stockée dans le champ de paramètres R défini dans le MD28050 $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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Augmenter le nombre de paramètres R ou réduire le nombre d'éléments FIFO.
Régler les PM comme suit : MD28050 $MC_MM_NUM_R_PARAM = MD28262 $MC_START_AC_FIFO + MD28260 $MC_NUM_AC_FIFO * (MD28264 $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)
- GWPSON (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.

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

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

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

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

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

21600 Surveillance pour ESR active

Description : -

Réaction : CN pas prête.
Visualisation de l'alarme.
Toutes les réactions d'alarme sont retardées d'un cycle IPO en cas d'alarme.

Remède : Cette alarme peut être inhibée avec le paramètre machine PM 11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 16 = 1.

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

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).

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.

21611 [Canal %1 :] Immobilisation ou retrait étendu assisté par CN déclenché

Paramètres : %1 = Numéro du canal

Description : "Immobilisation ou retrait étendu assisté par CN" déclenché

Réaction : 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.
Toutes les réactions d'alarme spécifiques au canal retardées en cas d'alarme, d'affichage d'alarme.

Remède : Reset

Poursuite du programme : 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 : Informer 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.

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 DB380x DBX1000.3 / 1000.2 (1er/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.

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 Look Ahead 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 peuvent être :

Avec TRANSMIT : il existe une zone circulaire autour du pôle dans laquelle un positionnement est impossible. La formation de cette zone est due au fait que le point de référence de l'outil ne peut pas être déplacé jusque dans le pôle.

La zone est définie par les facteurs suivants :

- Paramètres machine (MD249 $MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_..)
- 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 sélectionné (voir G17,..). La machine s'arrête au bord de la zone dans laquelle le positionnement est impossible.

Avec TRAINT : une tentative d'activation d'une transformation TRAINT avec Y(SCP)<>0 a été effectuée. (L'axe Y doit être sur SCP=0 lors de l'appel de TRAINT.)

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. Modifier une correction de longueur d'outil erronée.

Noter que 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.

21621 [Canal %1 :] Bloc %2 L'axe de transformation %3 s'est déplacé.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Descripteur d'axe de canal

Description : Un axe dont la position doit rester constante pour la transformation active dans le bloc actuel s'est déplacé.

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 programme pièce (si une alarme s'est produite en mode AUTO).
L'alarme est supprimée avec RESET. Si la transformation est conservée après le RESET, l'axe constant entre dans la transformation avec sa nouvelle position. Si cela n'est pas souhaité, la transformation doit être désélectionnée et la position de l'axe doit être modifiée dans cet état. La transformation peut ensuite être activée à nouveau.

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.
Désélectionner le déplacement forcé ou modifier le MD32074 $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.

21675 [Canal %1 :] Bloc %2 Déplacement inadmissible lors de la modification de la direction d'outil et $AA_TOFF actif

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description : Si un offset est actif via $AA_TOFF[i] dans la direction de l'outil, aucun déplacement d'axe géométrique ne doit avoir lieu dans un bloc dans lequel l'orientation de l'outil change de manière brusque.

Les variations brusques de l'orientation de l'outil pour lesquels il est possible de programmer simultanément un déplacement des axes géométriques, peuvent survenir par exemple pour un changement de plan, un changement d'outil ou l'activation et la désactivation d'un porte-outil orientable.

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.

Remarque :

Si la commande MEAS ou MEAW est utilisée en association avec un système de simulation ou une commande avec des axes simulés, il convient alors de vérifier le PM13231 $MN_MEAS_PROBE_OFFSET en cas d'alarme.

La valeur de paramètre machine décale la position de commutation de MEAS et doit être inférieure à la longueur programmée de la course de mesure.

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 :
Un contrat de mesure est déjà activé (venant d'une action synchrone par exemple).

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 : 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.

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.

21900 [Canal %1 :] Bloc %2 Calcul CALCFIR pour l'axe %3 : impossible, cause : %4.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'axe
%4 = Identifiant de la cause

Description : Le calcul CALCFIR de filtres FIR n'est pas possible.
Cause :
1 : Aucun filtre d'à-coups activé dans le MD32400 $MA_AX_JERK_ENABLE.
2 : Aucun filtre d'à-coups du type FIR paramétré dans le MD32402 $MA_AX_JERK_MODE pour la chaîne de filtres sélectionnée via le MD32404 $MA_CALCFIR_SELECT.
3 : Aucun filtre d'à-coups du type FIR avec fenêtre de Hamming paramétré dans le MD32409 $MA_AX_JERK_FIR_WINDOW pour la chaîne de filtres sélectionnée via le MD32404 $MA_CALCFIR_SELECT.
4 : Le MD32404 $MA_CALCFIR_SELECT n'agit pas sur la même chaîne de filtres ou le même mode dans les axes de canal.
5 : Le MD32405 $MA_CALCFIR_FREQ ne se situe pas dans la plage de 10 à 100 Hz pour un mode dynamique.
6 : Le MD32431 $MAX_AX_JERK ne se situe pas dans la plage de 5 à 500 m/s³ (ou 1,8 à 180 1/s³ pour les axes rotatifs en mode avancé) pour un mode dynamique.
7 : Les valeurs ne peuvent pas être calculées
8 : Calibration de la temporisation du filtre impossible car le filtre de phase n'est pas activé dans le MD32890 $MA_DESVAL_DELAY_ENABLE.
9 : Calibration de l'amplitude de filtre impossible en raison de réglages CALCFIR trop différents.

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

Remède : Remède selon la cause :
1 : Activer le filtre d'à-coups : MD32400 $MA_AX_JERK_ENABLE = TRUE
2 : Sélectionner le passe-bas FIR de type 5 dans le MD32402 $MA_AX_JERK_MODE
3 : Choisir la fenêtre de Hamming : MD32409 $MA_AX_JERK_FIR_WINDOW = 1
4 : Choisir une chaîne de filtres identique dans tous les axes de canal, voir MD32404 $MA_CALCFIR_SELECT
5 : Choisir le MD32405 $MA_CALCFIR_FREQ dans la plage admise de 10 à 100 Hz ou désactiver le calcul CALCFIR (MD32405 $MA_CALCFIR_FREQ = 0 Hz)
6 : Choisir le MD32431 $MA_MAX_AX_JERK dans la plage admise de 5 à 500 m/s³ (ou 1,8 à 180 1/s³ pour les axes rotatifs en mode avancé) ou désactiver le calcul CALCFIR (MD32405 $MA_CALCFIR_FREQ = 0 Hz)
7 : Informer les personnes/le SAV habilités
8 : Activer le filtre de phase : MD32890 $MA_DESVAL_DELAY_ENABLE = TRUE
9 : Réduire le MD32405 $MA_CALCFIR_FREQ ou augmenter le MD32406 $MA_CALCFIR_TOL.

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

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 G1, 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 : Temps de freinage %6 [s] supérieur au temps d'arrêt D. Raison : %5.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'axe
%4 = Raison | Temps de freinage[s]

Description : La dynamique actuelle de l'axe ou le temps d'arrêt D paramétré ne suffisent pas pour permettre une immobilisation dans les temps lors du déclenchement d'un arrêt D.
Remarque :
Le paramètre 4 contient les descriptions des paramètres 5 et 6 séparées par le caractère "|".
Paramètre 5 = Raison, valeurs possibles :
1 : Valeur MD32300 $MA_MAX_AX_ACCEL trop faible.
2 : Valeur MD32431 $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.
Paramètre 6 = Temps de freinage[s]
Le temps indiqué est le temps de freinage à prévoir, déterminé pour le type de mouvement ou le réglage de dynamique actuel de l'axe.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Pour les surveillances SI 'NC-based' :
-Augmenter le PM36953 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D.
Pour les surveillances SI 'drive based' :
Augmenter le temps d'arrêt D dans l'entraînement (p9553).
Augmenter le PM32300 $MA_MAX_AX_ACCEL et le PM32431 $MA_MAX_AX_JERK.
Augmenter l'accélération programmée (ACC) ou l'à-coup programmé (JERKLIMA).
Corriger la réduction du couple et de l'accélération suite à FXST.
L'alarme peut être inhibée avec le PM11415 $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 : Temps de freinage %6 [s] supérieur au temps d'arrêt D avec le rapport de boîte %3 Raison : %5.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de broche
%3 = Rapport de boîte de vitesses
%4 = Raison | Temps de freinage[s]

Description : Les valeurs configurées pour la dynamique de la broche ou le temps d'arrêt D paramétré ne suffisent pas pour une immobilisation à temps lors du déclenchement d'un arrêt D.

Le paramètre 3 contient le rapport de boîte dont le temps de freinage découlant des valeurs de dynamique configurées dépasse le plus le temps d'arrêt D.

Remarque :

Le paramètre 4 contient, séparées par le caractère "|", les définitions des paramètres 5 et 6.

Paramètre 5 = Raison, valeurs possibles :

10 : Dynamique pour régulation de vitesse : MD35130 $MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT, MD35200 $MA_GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL

11 : Dynamique pour régulation de position : MD35135 $MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT, MD35210 $MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL. La réduction d'accélération activée en raison de FXST est trop forte.

21 : Dynamique pour taraudage avec G331, G332 : MD35135 $MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT, MD35212 $MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL2

Paramètre 6 = Temps de freinage[s]

Le temps indiqué est le temps de freinage à prévoir, déterminé pour les valeurs de dynamique actuelles de la broche.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Pour les surveillances SI 'NC-based' :

Augmenter le MD36953 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D ou réduire le temps de freinage en modifiant les valeurs configurées pour la dynamique de la broche.

Pour les surveillances SI 'drive based' :

Augmenter le temps d'arrêt D dans l'entraînement (p9553).

Réduire le temps de freinage en modifiant les valeurs configurées pour la dynamique de la broche.

L'alarme peut être inhibée avec le MD11415 $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 G1, 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 : préréglage 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 : Informer 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 : Informer 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 = 1ou bien avec CPMALARM[FAx], bit 8 = 1 dans le cas d'une programmation CP.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer 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 = 1ou bien avec CPMALARM[FAx], bit 9 = 1 dans le cas d'une programmation CP.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Informer 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 synchones 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 sur top zéro par un positionnement ou une rotation (au moins 1 tour) en mode de commande par vitesse de rotation ou avec l'instruction G74.
Lorsque l'asservissement de position est déjà activé en présence d'axes asservis et d'axes pilotes, il est possible d'inhiber l'alarme pendant le contrôle cyclique avec le MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 21 = 1 ou lors de la programmation CP 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler 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 le réglage du MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou passer en mode JOG+REF et faire ensuite 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 sur top zéro par un positionnement ou une rotation (au moins 1 tour) en mode de commande par vitesse de rotation ou avec l'instruction 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.

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 de vitesse actives.
Configurer une vitesse de recherche du top zéro MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER plus faible.
Vérifier la plage de tolérance pour la vitesse réelle MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL.
Régler un autre mode de référencement MD34200 $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 recherche du top zéro MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER plus faible.
Vérifier la configuration de la fréquence limite du capteur MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT et MD36302 $MA_ENC_FREQ_LIMIT_LOW.
Régler un autre mode de référencement MD34200 $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 IHM 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 : Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :
S'assurer que l'outil en question figure bien dans le magasin souhaité.
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 souhaité.
- Programmer un autre outil à échanger.
- Vérifier si le MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK, MD20112 $MC_START_MODE_MASK et le paramètre machine couplé MD20122 $MC_TOOL_RESET_NAME sont bien compatibles avec les données de définition actuelles.

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.

- Remplacer p. ex. les outils bloqués ou débloquer 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 bloc INIT). Dans ce cas, le NCK tente par ex. de remplacer l'outil bloqué qui se trouve sur la broche par un outil de rechange disponible, mais qui ne l'est pas dans ce cas d'erreur.

Pour ce conflit, l'opérateur doit par ex. éloigner l'outil se trouvant sur la broche par le biais d'une instruction de déplacement (par une commande de l'IHM 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.

- Remplacer p. ex. les outils bloqués ou débloquer manuellement un outil bloqué.

- Dans le cas d'une alarme survenant lors de la programmation de TCA, vérifier si le numéro de l'outil frère a été programmé sur un nombre 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 "réservé". Il conviendra, le cas échant, d'annuler manuellement cet état "réservé".
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 des données, 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 IHM, 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 IHM 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 IHM 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 IHM 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 optimalisé 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler les données de mise en service et d'optimalisation du variateur selon le manuel de mise en service et les corriger 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 :] Bloc %3 Broche %2 arrêt axe lors du taraudage

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = nom d'axe, numéro de broche

%3 = Numéro du bloc, étiquette

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 : Informer 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 :] Bloc %3 Broche %2 arrêt axe lors du filetage

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

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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler les signaux d'arrêt spécifiques à l'axe/la broche DB380x DBX4.3 (Arrêt d'avance - Arrêt broche).

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

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 filet) 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 filet) 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.

22282 [Canal %1 :] Dans le bloc %2 : Bloc de filetage programmé pour respecter les valeurs limites dynamiques trop court %3, requis %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Longueur d'arrondissement qui peut être prise en compte par le bloc de filetage programmé
%4 = Longueur d'arrondissement requise pour l'adaptation dynamique dans le respect des valeurs limites

Description : Si la programmation requiert une adaptation dynamique d'un élément de filetage au suivant, le système vérifie si la distance est suffisante pour respecter les valeurs limites dynamiques. Pour cet arrondissement, seule une partie de la distance programmée peut être prise en compte car la vitesse cible programmée du bloc de filetage doit être atteinte et transmise pour la géométrie de filetage demandée (pas de vis, vitesse de la broche). Les valeurs limites dynamiques sont dépassées pour l'adaptation dynamique de la géométrie de filetage demandée.

L'alarme n'est émise que si elle n'est pas inhibée via le PM11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 par le bit 25.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : 1. Modifier le programme pièce et augmenter la distance du bloc de filetage %2 ou du bloc suivant.

En raison de l'augmentation de la distance, il existe un risque de collision, en particulier dans le cas d'un filetage intérieur. Cela doit être vérifié.

2. Augmenter la longueur d'arrondissement du bloc de filetage avec DITRB = -1.

3. Mettre à 1 le bit 25 du MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2.

4. Définir la donnée de réglage SD42010 $SC_THREAD_RAMP_DISP[2] = 0.

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 des valeurs Preset admises plus faibles.

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.
Informer 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 : Informer 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler la qualité des contacts du connecteur de circuit de mesure. Contrôler les signaux du capteur ; en cas de défaut, remplacer 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 : Informer le personnel / le service après-vente habilité. Contrôler la qualité des contacts du connecteur de circuit de mesure. Contrôler les signaux du capteur ; en cas de défaut, remplacer le capteur. Désactiver 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler 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, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler 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 : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer 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 : Informer 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 : Informer 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 :
Avertissement de l'absence de réglage du codeur absolu, c'est-à-dire lorsque MD34210 $MA_ENC_REFP_STATE a la valeur 0. Dans ce cas, le code 0 est délivré comme code fin de défaut.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier le réglage du codeur (référence machine) et, le cas échéant, corriger.

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.

25031 Axe %1 Vitesse réelle : seuil d'avertissement

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description : La vitesse réelle actuelle dépasse 80 % du seuil défini dans le paramètre machine

(critère de test interne, activé par le PM36690 $MA_AXIS_DIAGNOSIS, bit 0)

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : -

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

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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Contrôler 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).
- Evaluer 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 : Informer 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_CTRLOUT_LIMIT. La valeur de 100 % correspond à la vitesse de rotation nominale du moteur et, de ce fait, à la vitesse rapide.

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_CTRLOUT_LIMIT_TIME. Durant cette période, la valeur de consigne est limitée à la valeur maximale réglée (PM 36210 $MA_CTRLOUT_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 : Informer 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 : Informer 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler 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 : Informer 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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Vérifier les paramètres machine des codeurs actifs et sélectionnés.
Vérifier le paramètre machine pour la tolérance du capteur (MD36510 $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]
- PM32452 $MA_BACKLASH_FACTOR [n]
- PM32610 $MA_VELO_FFW_WEIGHT [n]
- PM32800 $MA_EQUIV_CURRCTRL_TIME [n]
- PM32810 $MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME [n]
- PM32910 $MA_DYN_MATCH_TIME [n]
- PM36012 $MA_STOP_LIMIT_FACTOR [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 PM13070 $MN_DRIVE_FUNCTION_MASK, PM13140 $MN_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.

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'une des deux valeurs est nulle !

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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Adapter 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.

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 : Informer 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_CTRLOUT_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 : Informer 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 MD30110 $MA_CTRLOUT_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 le MD13050 $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 : Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Pour éviter une double occupation de l'affectation de consigne, corriger le MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR. Vérifier en outre le type de bus sélectionné du MD30100 $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. A 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 : Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :
- Modifier le mouvement de mesure de telle sorte que l'axe concerné ne doive plus se déplacer. Noter que cet axe ne doit pas non plus être programmé dans le bloc de mesure. Une interrogation de la valeur de mesure pour cet axe n'est alors plus possible.
- Remplacer la carte de régulation par une autre carte de régulation qui prend en charge la mesure. Voir à cet effet le MD13100 $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 : Informer 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. Ne plus programmer non plus cet axe dans le bloc MEAS. Il n'est alors plus possible d'interroger une valeur de mesure pour cet axe.
- Veiller à ce qu'il ne soit pas fait de mesure avec des capteurs simulés (MD30240 $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 paramètre machine.

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 paramètre machine.

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.

26028 Paramètre machine %1[%2] valeur inadmissible

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

26029 Paramètre machine %1[%2] valeur inadmissible

Paramètres : %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = 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 : Répéter la saisie avec la valeur correcte.

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

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 codeur absolu a été déclarée non valide, car
- un changement a été détecté dans le rapport de transmission entre le codeur et l'usinage lors du changement de jeu de paramètres ou
- il le codeur a été remplacé (le numéro de série du codeur absolu a changé, cf. PM34230 $MA_ENC_SERIAL_NUMBER et paramètres spécifiques à l'entraînement).
- en raison d'une limitation interne du format des nombres dans le PM34090 $MA_REFP_MOVE_DIST_CORR. Remède : réduire PM10210 $MN_INT_INCR_PER_DEG ou PM10200 $MN_INT_INCR_PER_MM.

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 réglage différent des facteurs du réducteur, un changement de jeu de paramètres est possible même sans exécuter d'alarme dans les conditions marginales suivantes avec le MD31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA et le MD31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM : conditions marginales :

1. Aucun asservissement de position n'est actif, 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 MD36500 $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 (%3)

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = Numéro du bloc, étiquette

%3 = Codage fin

Description : L'alarme survient généralement dans un bloc contenant une sortie de fonction auxiliaire pendant le déplacement. Dans ce cas, l'acquittement 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.

26080	[Canal %1 :] Position de retrait de l'axe %2 non programmée ou non valable
Paramètres :	%1 = canal %2 = Axe, broche
Description :	Aucune position de retrait n'a été programmée pour l'axe à l'instant de déclenchement, ou la position est devenue non valable.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Positionner préalablement une valeur avec POLFA(Axe,type,Pos), avec mise à un de type = 1 (absolu) ou type = 2 (incrémentiel) ; type = 0 marque la position comme étant non valable.
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26081	[Canal %1 :] le déclenchement axial pour axe %2 a été déclenché, mais l'axe n'est pas contrôlé par l'AP
Paramètres :	%1 = canal %2 = Axe, broche
Description :	Le déclenchement axial pour axes individuels s'est déclenché. Mais l'axe n'est pas contrôlé par l'AP à l'instant de déclenchement (donc pas d'axe d'individuel). Ou la position est devenue non valable.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Positionner préalablement l'axe sous contrôle de l'automate (en faire un axe individuel).
Poursuite du programme :	Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26082	[Canal %1 :] Un ESR (arrêt et retrait étendus) a été déclenché pour l'axe %2 contrôlé par l'AP
Paramètres :	%1 = canal %2 = Axe, broche
Description :	Un ESR (arrêt et retrait étendus) axial pour axe isolé (axe contrôlé par AP) a été déclenché. La signalisation peut être inhibée avec le PM 11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 28 = 1.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Après l'exécution du mouvement d'arrêt et de retrait étendus (ESR), l'axe se trouve à l'état d'arrêt axial. S'il est effectué un reset axial pour l'axe, l'alarme est supprimée et l'axe peut être de nouveau déplacé
Poursuite du programme :	L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire. Après l'exécution du mouvement d'arrêt et de retrait étendus (ESR), l'axe se trouve à l'état d'arrêt axial. S'il est effectué un reset axial pour l'axe, l'alarme est supprimée et l'axe peut être de nouveau déplacé

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 la configuration PROFIBUS/PROFINET.

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 MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE est différent de 0 ; l'entraînement devrait être en réalité simulé (=0).
- Le MD30110 $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 MD13050 $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 MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contient des valeurs qui n'ont pas été configurées sur PROFIBUS/PROFINET 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 PROFIBUS/PROFINET.

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 codeur 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 la configuration PROFIBUS/PROFINET 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 MD30240 $MA_ENC_TYPE est différent de 0 ; le codeur devrait être en réalité simulé (=0).
- Le MD30220 $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 MD13050 $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 MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contient des valeurs qui n'ont pas été configurées sur PROFIBUS/PROFINET ou bien les slots d'entrée et de sortie des entraînements n'ont pas été sélectionnés à l'identique lors de la configuration PROFIBUS/PROFINET.
- Lors de la sélection du codeur, une erreur grave a été constatée au niveau du codeur (codeur défectueux, codeur 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.

26110 Déclenchement de Arrêt/Retrait contrôlé par le variateur

Description : SINAMICS uniquement
Alarme d'information : un "Arrêt/Retrait contrôlé par le variateur" a été déclenché pour au moins un axe

Réaction : CN pas prête.
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 : Désélectionner l'arrêt/retrait contrôlé par le variateur, acquitter l'alarme par Reset

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

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.

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.

26202 [Canal %1 :] Bloc %2 : Les noms des maillons cinématiques $NK_NAME[%3] et $NK_NAME[%4] sont identiques.

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Indice du 1er maillon
%4 = Indice du 2e maillon

Description : Il existe (au moins) deux maillons de chaîne cinématique qui portent le même nom. Les noms des maillons cinématiques doivent être sans ambiguïté.

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

Remède : Modifier les noms des maillons cinématiques impliqués

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

26204 [Canal %1 :] Bloc %2 : Le maillon %3 auquel il est renvoyé dans $NK_NEXT[%4] figure déjà dans la chaîne

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom du maillon suivant
%4 = Indice du maillon

Description : Un maillon contient comme maillon suivant un maillon qui est déjà contenu dans la chaîne cinématique. Il en résulte un bouclage de la chaîne, ce qui n'est pas admis.

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

Remède : Définir la chaîne cinématique de façon à ne pas obtenir de chaîne fermée sur elle-même.

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

26208 [Canal %1 :] Bloc %2 : Le maillon %3 auquel il est renvoyé dans $NK_NEXT[%4] n'a pas été trouvé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom du maillon suivant
%4 = Indice du maillon

Description : Le maillon indiqué comme second maillon dans la chaîne cinématique n'a pas été trouvé.

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

Remède : Indiquer dans $NK_NEXT[...] le nom d'un maillon existant.

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

26210 [Canal %1 :] Bloc %2 : Le maillon %3 auquel il est renvoyé dans $NK_PARALLEL[%4] n'a pas été trouvé

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom de l'élément de chaîne parallèle suivant
%4 = Indice du maillon

Description : L'élément de chaîne parallèle indiqué est introuvable.

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

Remède : Indiquer le nom d'un élément de chaîne existant dans $NK_PARALLEL[...].

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.

26216 **[Canal %1 :] Bloc %2: La direction de l'axe n'est pas définie dans le maillon de chaîne %3.**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Valeur de décalage fin

Description : Le maillon de chaîne décrit un axe dont la direction est définie par la somme des valeurs contenue dans $NK_OFF_DIR et $NK_OFF_DIR_FINE. La définition n'est valide que si la valeur absolue du vecteur de somme ainsi que la valeur absolue du vecteur de base $NK_OFF_DIR est supérieure à 1.0e-6.

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

Remède : Saisir un vecteur valide dans $NK_OFF_DIR et/ou $NK_OFF_DIR_FINE ou modifier le type du maillon de chaîne.

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

26218 **[Canal %1 :] Bloc %2 : Nom illicite dans %3[%4]**

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom de la variable système
%4 = Indice de la variable système

Description : Un nom illicite figure dans la variable système de type STRING.

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

Remède : Utiliser un nom licite.
Les noms autorisés sont indiqués dans la documentation sur les variables système.

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.

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 : Fixer la zone de protection sur un autre élément de la chaîne cinématique. Pour cela, il est par exemple possible d'ajouter, avant l'élément de chaîne de type SWITCH, un élément supplémentaire de type OFFSET de longueur nulle.

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

26260 [Canal %1 :] Bloc %2 : Collision des deux zones de protection %3 et %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom de la 1ère zone de protection
%4 = Nom de la 2ème zone de protection

Description : Il y a collision entre les deux zones de protection indiquées dans le bloc signalé, autrement dit l'écart entre les deux zones de protection est inférieur à la valeur fixée par le PM10619 $MN_COLLISION_TOLERANCE.

Réaction : Bloc de correction avec réorganisation.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Modifier le nom du programme CN ou la définition des zones de protection impliquées.

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

26261 [Canal %1 :] Interférence entre les deux zones de protection %2 et %3

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Nom de la 1ère zone de protection
%3 = Nom de la 2ème zone de protection

Description : Les deux zones de protection indiquées interfèrent.

Réaction : Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : Modifier le nom du programme CN ou la définition des zones de protection impliquées.

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

26265 [Canal %1 :] Bloc %2 : Collision des deux zones de protection %3 et %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom de la 1ère zone de protection
%4 = Nom de la 2ème zone de protection

Description : Il y a collision entre les deux zones de protection indiquées dans le bloc signalé, autrement dit l'écart entre les deux zones de protection est inférieur à la valeur fixée par le PM10619 $MN_COLLISION_TOLERANCE.

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

Remède : Modifier le nom du programme CN ou la définition des zones de protection impliquées.

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

26278 [Canal %1 :] Bloc %2 : le nom d'axe %3 contenu dans $NK_AXIS[%4] est inconnu ou non valide

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'axe ou nom de frame
%4 = Indice du maillon

Description : Dans l'élément d'une chaîne cinématique, un nom inconnu ou un nom invalide a été indiqué dans la composante $NK_AXIS[...].
Le nom indiqué doit être un descripteur d'axe machine.
L'alarme se produit aussi lorsque le nom indiqué dans $NK_AXIS[...] existe mais l'élément ainsi désigné n'a pas le type indiqué dans $NK_TYPE[...].
Exemple : $NK_TYPE[...] contient le type "AXIS_ROT" et $NK_AXIS[...] le descripteur d'un axe machine linéaire, par ex. "X1".

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

Remède : Entrer un nom valide dans $NK_AXIS[...] (descripteur d'axe machine).
Entrer dans $NK_TYPE[...] le type de l'élément auquel renvoie le contenu de $NK_AXIS.

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

26280 [Canal %1 :] Axe %2 Risque de collision %3 %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = 1ère zone de protection
%4 = 2ème zone de protection

Description : L'axe indiqué a été arrêté à la suite d'un risque de collision.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : En mode JOG : Déplacer l'axe pour s'éloigner de la zone à risque.
En mode AUTO : Déterminer la cause du risque de collision et la supprimer. Il peut y avoir une erreur de programmation, des corrections manuelles trop importantes, des couplages d'axes et l'entravement mutuel de deux canaux.

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

26281 [Canal %1 :] Axe %2 Risque de collision %3 %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = 1ère zone de protection
%4 = 2ème zone de protection

Description : L'axe indiqué a été arrêté en raison d'un risque de collision. L'outil a peut-être quitté la trajectoire programmée, car un arrêt en temps voulu sur la trajectoire n'a pas été réalisable (situation d'exception).

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 : En mode JOG : Déplacer l'axe pour s'éloigner de la zone à risque.
En mode AUTO : Déterminer la cause du risque de collision et la supprimer. Il peut y avoir une erreur de programmation, des corrections manuelles trop importantes, des couplages d'axes et l'entravement mutuel de deux canaux.

Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
L'axe indiqué a été arrêté en raison d'un risque de collision. L'outil a peut-être quitté la trajectoire programmée, car un arrêt en temps voulu sur la trajectoire n'a pas été réalisable (situation d'exception).

26285 [Canal %1 :] Bloc %2 : arrêt d'urgence en raison d'une collision %3 %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = 1ère zone de protection
%4 = 2ème zone de protection

Description : Tous les axes ont été arrêtés avec un arrêt d'urgence en raison d'une collision.

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.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède : En mode de fonctionnement Jog : sortir l'axe de la collision.

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

26286 [Canal %1 :] Bloc %2 : Risque de collision des zones de protection préactivées %3 et %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom de la 1ère zone de protection
%4 = Nom de la 2ème zone de protection

Description : Une collision a été détectée dans laquelle est impliquée au moins une zone de protection préactivée.
Une telle collision peut se produire lorsque le signal d'interface affecté à une zone de protection préactivée a été activé, autrement dit lorsqu'une zone de protection préactivée est passée à l'état activé.
Une zone de protection préactivée et une zone de protection active (statique), ou bien deux zones de protection préactivées, peuvent être impliquées dans la collision. Les noms des zones de protection sont indiqués dans le texte de l'alarme.

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 : Réinitialiser les signaux d'interface activés.
Redéfinir les zones de protection.
Effectuer le dégagement

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

26300 Absence de signe de vie de l'évitement externe des collisions.

Description : Le timeout configuré (PM16904 $MN_COLLISION_EXT_TIMEOUT) pour la communication avec l'évitement externe des collisions est écoulé.

Réaction : Suspension programme en cas d'alarme.
Visualisation de l'alarme.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
CN pas prête.

Remède : Vérifier la présence éventuelle de défauts sur le système externe, augmenter le timeout le cas échéant.

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

26302 Évitement des collisions externe : en attente de la connexion.

Description : Un évitement des collisions externe a été configuré. Le NCK attend que le système se connecte.

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

Remède : Démarrer le système externe, vérifier la connexion le cas échéant.

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

26303 Contrôle de collision incomplet. Code de fonction : %1

Paramètres : %1 = Code de fonction

Description : Le contrôle de collision est actif, mais le temps de calcul disponible est insuffisant pour un contrôle complet.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier et adapter la configuration de la commande.
Inhiber l'alarme avec MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 29

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

26350 Évitement des collisions externe : système désactivé.

Description : Le système externe a été désactivé. Il n'y a aucune protection anticollision !

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

Remède : Activer le système externe.

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

26351 Évitement des collisions externe : initialisation en cours.

Description : Le système externe est connecté, mais pas encore prêt.

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

Remède : Attendre. Vérifier si le système externe signale une erreur.

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

26352 **Évitement des collisions externe : mode de mesure.**

Description : Le système externe se trouve en mode de mesure.

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

Remède : Pour plus de détails, voir la sortie du système externe.

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

26353 **Évitement des collisions externe : erreur en présence d'un outil inactif %1. Code d'erreur %2.**

Paramètres : %1 = numéro d'outil
%2 = Code d'erreur

Description : Le système externe signale une erreur en présence d'un outil inactif.

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

Remède : Contrôler le système externe et y corriger les erreurs signalées.

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

26354 **Évitement des collisions externe : un déplacement est ralenti ou arrêté (%1, %2, %3, %4).**

Paramètres : %1 = Code d'erreur
%2 = Code d'erreur
%3 = Code d'erreur
%4 = Code d'erreur

Description : Un déplacement est ralenti ou arrêté.

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

Remède : Pour plus de détails, voir la sortie du système externe.

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

26355 **Évitement des collisions externe : le système signale une alarme (%1, %2, %3, %4).**

Paramètres : %1 = Code d'erreur
%2 = Code d'erreur
%3 = Code d'erreur
%4 = Code d'erreur

Description : Le système externe signale une alarme.

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

Remède : Pour plus de détails, voir la sortie du système externe.

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

26370 **Évitement des collisions externe : arrêt en raison d'une collision (%1, %2).**

Paramètres : %1 = Code d'erreur
%2 = Code d'erreur

Description : Un système externe signale une collision.

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

Remède : Pour plus de détails, voir la sortie du système externe.

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

26371 Évitement des collisions externe : arrêt (erreur en présence d'un outil actif %1, code d'erreur %2).

Paramètres : %1 = numéro d'outil
%2 = Code d'erreur

Description : Le système externe signale une erreur en présence d'un outil actif.

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

Remède : Contrôler le système externe et y corriger les erreurs signalées.

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

26372 Évitement des collisions externe : erreur de communication (OPC-UA, code d'erreur %1).

Paramètres : %1 = Code d'erreur

Description : Une erreur est survenue lors de la communication entre le système externe et le serveur OPC-UA.

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

Remède : Pour plus de détails, voir la sortie du système externe.

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

26373 Évitement des collisions externe : erreur de protocole (%1, %2).

Paramètres : %1 = Code d'erreur
%2 = Code d'erreur

Description : Une erreur est survenue lors de la communication entre le système externe et le NCK.

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

Remède : Pour plus de détails, voir la sortie du système externe.

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

26374 Évitement des collisions externe : le système signale une erreur (%1, %2, %3, %4).

Paramètres : %1 = Code d'erreur
%2 = Code d'erreur
%3 = Code d'erreur
%4 = Code d'erreur

Description : Le système externe signale une erreur.

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

Remède : Pour plus de détails, vérifier les indications d'erreur / les fichiers journaux du système externe.

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

26375 Évitement des collisions externe : arrêt en raison d'une collision (%1, %2).

Paramètres : %1 = Code d'erreur
%2 = Code d'erreur

Description : Le système externe signale une collision.

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

Remède : Pour plus de détails, voir la sortie du système externe.

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

26376 Évitement des collisions externe : le système signale une erreur (%1, %2, %3, %4).

Paramètres : %1 = Code d'erreur
%2 = Code d'erreur
%3 = Code d'erreur
%4 = Code d'erreur

Description : Le système externe signale une erreur.

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

Remède : Pour plus de détails, vérifier les indications d'erreur / les fichiers journaux du système externe.

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

26380 [Canal %1 :] Bloc %2 : Configuration AFIS erronée pour l'axe %3 Identificateur %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = axe
%4 = code d'erreur

Description : La commutation automatique du filtre (AFIS) est active, mais avec une configuration erronée pour un axe.
1 : L'axe est configuré en tant qu'axe AFIS, mais aucun filtre d'à-coups n'est activé via MD32400 $MA_AX_JERK_ENABLE. Pour les axes AFIS, le filtre d'à-coups doit toujours être actif.
2 : L'axe est configuré avec une seule chaîne de filtres (p. ex. MD32402 $MA_AX_JERK_MODE=0x). Pour les axes AFIS, deux chaînes de filtres doivent toujours être configurées.

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

Remède : 1 : Activer le filtre d'à-coups pour l'axe avec MD32400 $MA_AX_JERK_ENABLE
2 : a : Paramétrer deux chaînes de filtres pour l'axe avec MD32402 $MA_AX_JERK_MODE
b : Désactiver la fonction AFIS pour l'axe : MD32332 $MA_AFIS_ENABLE = FALSE

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

27008 Axe %1 Fin de course logiciel désactivé

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description : A l'interface utilisateur, le test de réception SI fins de courses sûrs (PS) a été démarré par ex. avec l'assistant de test de réception. Pour ces tests de réception, les fins de course logiciels non redondants sont désactivés pour l'axe / la broche, afin d'assurer l'accostage des fins de course sûrs.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Désactivation des fins de course logiciels non redondants pour l'axe / la broche affichée.

Remède : Désactiver le text de réception par ex. avec l'assistant de test de réception ou attendre la fin d'exécution du test.

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

27033 Axe %1 Réglage du PM %2[%3] non valide, code d'erreur %4

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

%2 = Nom de PM

%3 = Indice champ PM pour nom de PM

%4 = Code d'erreur, indication de la cause (voir description de l'alarme)

Description : Le paramétrage du paramètre machine spécifié est incorrect. L'indice de champ du paramètre machine constitue une indication supplémentaire. Si le paramètre machine est un paramètre machine à une seule valeur, l'indice de champ est égal à zéro. Cette alarme survient dans les cas suivants correspondant au code d'erreur indiqué :

1 : La conversion du PM spécifié au format interne entraîne un débordement.

2 : Erreur lors du paramétrage des affectations des entrées/sorties pour les F-DI/F-DO.

3 : Une des positions de came activées se trouve en dehors de la plage modulo de valeurs réelles.

4 : La fonction "Synchronisation valeurs réelles système à 2 codeurs" (glissement) est sélectionnée pour un système à un codeur.

5 : La fonction "Synchronisation valeurs réelles système à 2 codeurs" (glissement) est sélectionnée simultanément avec une fonction avec référence absolue (SLP/SCA).

6 : Une fonction de sécurité a été débloquée dans le PM36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE sans que les fonctions de sécurité SOS/SLS n'aient été débloquées.

7 : Une FD-I/FD-O spécifique à l'axe a été paramétrée sur l'interface SPL (numéro de segment = 4) et le déblocage de la fonction pour les arrêts externes (PM36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, bit 6) manque.

8 : Dans le PM36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, la synchronisation de came a été activée via le bit 7, sans que la came soit débloquée via les bits 8 à 15.

12 : Un zéro a été renseigné dans le PM36917 $MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST.

13 : Un zéro a été renseigné dans le PM36918 $MA_SAFE_ENC_RESOL.

14 : La plage modulo de came paramétrée PM36905 $MA_SAFE_MODULO_RANGE n'est pas un multiple entier de 360 degrés.

15 : Une F-DI/F-DO spécifique à l'axe a été paramétrée sur l'interface SPL (numéro de segment = 4) et la F-DI "Désélection STOP A ext." (affectation au moyen du PM36977 $MA_SAFE_EXT_STOP_INPUT[0]) a été paramétrée de façon inversée (bit 31 = 1) ou la F-DI "Désélection STOP A ext." n'a pas été paramétrée sur l'interface SPL $A_OUTSI.

16 : Le PM10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE a été réglé sur la valeur 4 (Stop E) sans que le Stop E n'ait été débloqué dans tous les axes avec le déblocage des fonctions SI (PM36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE différent de 0).

17 : Dans le PM36907 $MA_SAFE_DRIVE_PS_ADDRESS, une valeur invalide a été paramétrée ou la même adresse a été attribuée à plusieurs axes.

18 : L'affectation par défaut interne du PM36919 $MA_SAFE_ENC_PULSE_SHIFT à partir du paramétrage de l'entraînement n'a pas pu être effectuée, car des valeurs hors de la plage admissible ont dû être spécifiées. Adapter le paramétrage du codeur dans l'entraînement.

19 : La valeur paramétrée pour le PM36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR comporte des décimales.

20 : Les valeurs renseignées dans le PM36934 $MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS et le PM36935 $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS sont interverties. La limite supérieure est inférieure ou égale à la limite inférieure.

21 : Des réglages différents ont été effectués dans le PM30300 $MA_IS_ROT_AX et le PM36902 $MA_SAFE_IS_ROT_AX.

22 : Le quotient de division de la plage modulo de came paramétrée dans le PM36905 $MA_SAFE_MODULO_RANGE par la plage modulo dans le PM30330 $MA_MODULO_RANGE n'est pas un nombre entier.

23 : Le test du mécanisme de freinage, assisté par CN, a été activé sans que le fonctionnement sûr dans PM 36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE ou la connexion aux fonctions de sécurité pilotées par le variateur dans PM 37950 $MA_SAFE_INFO_ENABLE ait été débloqué pour cet axe. Le test du mécanisme de freinage n'est autorisé que si les fonctions de sécurité sont validées pour cet axe.

24 : Une valeur inadmissible a été paramétrée pour le PM36961 $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE ou le PM36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION.

25 : Les alarmes 27000/F01797 doivent être inhibées lors du stationnement (PM36965 $MA_SAFE_PARK_ALARM_SUPPRESS!=0). A cet effet, la F-DO "Prise de référence sûre axe faite" doit être paramétrée à l'aide du PM36987 $MA_SAFE_REFP_STATUS_OUTPUT.

26 : L'adresse de base logique paramétrée dans Step 7 et celle adressée via le PM36906 $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR et le PM10393 $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS ne concordent pas, ou bien le slot adressé par ce biais n'a pas la bonne longueur.

27 : La position de came dans le PM36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n] ou le PM36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] est paramétrée trop près de la limite modulo.

28 : Des "cames sûres" sont débloquées dans le PM36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, bits 8 à 15, alors que la fonction "Piste de came sûre" est débloquée simultanément dans le PM36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE.

29 : La position de la came moins dans le PM36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] est supérieure à la position de la came plus dans le PM36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]. Cela n'est pas autorisé pour la fonction "Piste de came sûre".

30 : La distance entre 2 cames sur une piste de came (PM36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] et PM36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[m]) est trop faible (fonction "Piste de came sûre").

31 : La longueur de came, c.-à-d. la distance entre la position de la came plus (PM36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]) et la position de la came moins (PM36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n]) est trop faible (fonction "Piste de came sûre").

32 : Des valeurs identiques ont été renseignées dans le PM36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] pour au moins 2 des cames débloquées dans le PM36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE (fonction "Piste de came sûre").

33 : La valeur paramétrée dans le PM36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] pour une came débloquée dans le PM36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE n'est pas valide (fonction "Piste de came sûre").

34 : Plus de 15 cames ont été affectées à une piste de came par le PM36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] (fonction "Piste de came sûre").

35 : La fonctionnalité modulo des cames est sélectionnée dans le PM36905 $MA_SAFE_MODULO_RANGE, mais n'est pas prise en charge pour la fonction "Piste de came sûre".

36 : Le temps de cycle de surveillance paramétré dans le PM10091 $MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME ne correspond pas au temps de cycle de surveillance paramétré dans le canal de surveillance de l'entraînement (p9500).

37 : L'hystérésis de vitesse n<nx dans le PM36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS est supérieure aux 3/4 de la limite de vitesse n<nx dans le PM 36946 $MA_SAFE_VELO_X.

38 : L'hystérésis de vitesse n<nx dans le PM36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS est inférieure ou égale à 0.

39 : La tolérance de vitesse n<nx dans le PM36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS est inférieure à la tolérance de glissement dans le PM36949 $MA_SAFE_SLIP_VELO_TOL.

40 : Une F-DI/F-DO spécifique à l'axe adresse l'interface SPL en dehors du périmètre débloqué par l'option correspondante.

41 : La résolution globale du codeur (association de la résolution grossière et fine dans le PM36918 $MA_SAFE_ENC_RESOL et le PM36919 $MA_SAFE_ENC_PULSE_SHIFT) n'est pas valide ou dépasse le format de valeur réelle pris en charge.

42 : Le déblocage simultané de l'essai de freinage, assisté par CN, et de l'essai de freinage intégré dans l'entraînement n'est pas autorisé.

43 : Aucun entraînement PROFIdrive n'a été paramétré dans le PM30100 $MA_CTRLOUT_SEGMENT_NR pour l'affectation des canaux de valeurs de consigne / réelles pour un axe avec fonctions de sécurité. Réinitialiser le déblocage de la connexion SIC/SCC (PM37950 $MA_SAFE_INFO_ENABLE) ou le déblocage de l'essai de freinage assisté par CN (PM37000 $MA_FIXED_STOP_MODE).

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 : Vérifier le PM indiqué et le modifier. Relancer le calcul de total de contrôle. Procéder à une nouvelle réception des fonctions de sécurité.

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

27811 Axe %1 erreur de paramétrage : PM %2 [%3] non valide

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

%2 = Nom de PM

%3 = Indice champ PM pour nom de PM

Description : Le paramétrage du paramètre machine affiché est incorrect.

Cette alarme survient dans les cas suivants :

- Lors de l'évaluation du numéro de télégramme SIC/SCC dans le PM 13376 $MN_SAFE_INFO_TELEGRAM_TYPE ou dans le paramètre d'entraînement p60122, un numéro de télégramme SIC/SCC non valide a été détecté (différent de 701).

- La vérification des adresses de base logiques du PM 13374 $MN_SAFE_INFO_DRIVE_LOGIC_ADDR a révélé qu'il n'existe aucun slot avec cette adresse ou que le télégramme SIC/SCC est d'une longueur incorrecte et que la communication "SIC/SCC" ne peut pas être débloquée.

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.
Arrêt de la communication cyclique PROFIsafe entre le NCK et l'entraînement.
Arrêt de la communication cyclique SIC/SCC entre le NCK et l'entraînement.

Remède : Paramétrer un numéro de télégramme SIC/SCC valide (701).
Configurer ou paramétrer des adresses de base logiques valides pour les slots SIC/SCC ou PROFIsafe.

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

27812 Axes %1 et %2 paramétrés avec la même adresse SIC/SCC %3

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Adresse de base SIC/SCC logique

Description : L'adresse de base indiquée pour la communication avec un entraînement est identique pour les axes mentionnés. Ce n'est pas autorisé.

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 l'affectation des entraînements pour les deux axes indiqués.
L'affectation d'une adresse de base logique via le PM37954 $MA_SAFE_INFO_MODULE_NR et le PM13374 $MN_SAFE_INFO_DRIVE_LOGIC_ADDR doit être différente pour les axes indiqués.

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

27813 Option F-Logic non activée

Description : L'option pour logique F PM 19500 $ON_SAFE_PLC_LOGIC n'existe pas.
Le mode Safety Integrated "SINUMERIK Safety Integrated plus (AP F)" est activé dans le PM 13370 $MN_SAFE_MODE.

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.
Arrêt de la communication cyclique PROFIsafe entre le NCK et l'entraînement.
Arrêt de la communication cyclique SIC/SCC entre le NCK et l'entraînement.

Remède : Ajuster les données d'option et le mode Safety.

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

27830 Axe %1 commande non prête pour l'essai de freinage sûr intégré à l'entraînement.

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description : La demande de l'"Essai de freinage sûr" intégré à l'entraînement via l'interface VDI est refusée par la commande de mouvement.

Causes possibles :

- Lors de la sélection de l'essai de freinage via VDI, l'interpolateur ou l'axe n'est pas immobilisé, autrement dit, l'axe est en mouvement et l'arrêt précis n'est plus garanti.
- Un nouvel essai de freinage a été demandé alors que l'essai de freinage précédent dans la commande n'était pas encore terminé.
- Un autre axe du canal est en mouvement.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : L'alarme disparaît automatiquement lorsque les conditions dans la commande de mouvement pour l'éxécution de l'"Essai de freinage sûr" intégré à l'entraînement sont satisfaites ou que la demande de l'"Essai de freinage sûr" intégré à l'entraînement est annulée.

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

27900 PROFIBUS-DP: SI Défaut Axe %1, Code %2, Valeur %3, Temps %4

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

%2 = Code de défaut de l'entraînement (r9747)

%3 = Valeur de défaut de l'entraînement (r9749)

%4 = Heure du défaut de l'entraînement (r9748)

Description : L'entraînement signale le défaut SI %2 avec l'information supplémentaire %3 à l'instant %4.

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.

27910 PROFIBUS-DP: SI Défaut Axe %1, Code %2, Valeur %3, Temps %4

Paramètres : %1 = nom d'axe, numéro de broche

%2 = Code de défaut de l'entraînement (r9747)

%3 = Valeur de défaut de l'entraînement (r9749)

%4 = Heure du défaut de l'entraînement (r9748)

Description : L'entraînement signale le défaut SI %2 avec l'information supplémentaire %3 à l'instant %4.

Réaction : Blocage départ programme dans ce canal.

Visualisation de l'alarme.

Le défaut SI signalé par l'entraînement empêche un démarrage du programme pièce.

Le défaut SI nécessite un acquittement sûr.

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.

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

5

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 : Causes d'erreur :
- La surépaisseur de finition au fond est supérieure à la profondeur totale.
- La surépaisseur de finition au bord est supérieure ou égale au 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 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 differente 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 : Paramètre machine 28082 $MC_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 : L'alarme 61019 est émise dans de très nombreux cycles lorsque les paramètres de transfert ont été mal programmés.
Le texte d'alarme indique le nom du paramètre incorrect.
Exemple du cycle POCKET3 : Paramètre _MIDA mal défini.
Le paramètre indiqué doit ensuite être vérifié et modifié.
Pour les paramètres dans lesquels plusieurs possibilités de sélection sont codées par des décimales individuelles, la décimale mal codée est également indiquée.
Exemple : 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 et modifier la valeur du paramètre ou de la décimale correspondante.

Remarques particulières sur certains cycles :

En cas de message d'erreur 61019 résultant de 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 et paramètre S_OTOL non programmés et donnée de réglage SD55220 $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 la version de logiciel 2.6) régler sur 1 le bit de compatibilité 0 dans la donnée de réglage SD55220, avec le champ Technologie.

En cas de message d'erreur résultant de CUST_832 :

Il est nécessaire d'effectuer une mise à niveau du cycle constructeur CUST_832 vers l'état de cycle actuel.

En cas de message d'erreur résultant de CYCLE9960 :

01 MD 11160 : L'autorisation pour l'écriture de la chaîne cinématique n'est pas suffisante

10 VCS_Rotary : Le cycle de compilation VCS_Rotary n'est pas entièrement configuré. Variable GUD _E996_ACTIV_STATE inexistante

11 VCS_Rotary : Le cycle de compilation VCS_Rotary n'est pas entièrement configuré. Variable $MC_E996_FILE_LOCATION manquante

12 VCS_Rotary MD62738 : $MC_E996_FILE_LOCATION mal paramétré

13 VCS_Rotary file : Trop de fichiers E996m_. Le nombre est limité jusqu'à _E996m_10

14 VCS_Rotary MD62736 : Limite de compensation dépassée

15 VCS_Rotary MODULO : RA est un axe Modulo. La plage de mesure contient $MA_MODULO_RANGE_START, $MA_MODULO_RANGE_START doit être une position de mesure

16 VCS_Rotary MODULO : RA est un axe Modulo. La plage de mesure contient $MA_MODULO_RANGE_START, l'angle entre les points de mesure doit être un diviseur de $MA_MODULO_RANGE

20 $NT_CNTRL bit 7 : Pour la tête de référence, la chaîne de vecteurs doit être ouverte -> $NT_CNTRL bit 7=0

21 $SCS_MEA_KIN_MODE[0] DEC2=0 : Pour la tête de référence, la chaîne de vecteurs doit être ouverte.

24 REF HEAD TRAFOTYP : Tête de référence uniquement avec tête orientable ou cinématique mixte

25 REF HEAD S_KNUM? : Paramètre S_KNUM=9000, correspond au décalage d'origine actif
S_KNUM=xx 1(G54) ... 99(G599)

26 REF HEAD : Aucune tête n'a été mesurée comme tête de référence _OVR[105]=0 _OVR[105]=numéro transfo

27 REF Workoffset : _OVR[104] -> Le décalage d'origine avec lequel la tête de référence a été mesurée ne concorde pas avec le décalage d'origine actuel.

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 : Pour les cycles de mesure :
- corriger les paramètres affichés dans le masque de cycles de mesure ou les interfaces de cycles de mesure.
- Pour CYCLE63 et tourbillonnage :
- l'angle d'enroulement CMAX doit être inférieur ou égal à 80° lors de l'ébauche

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 : - pour CYCLE63 et tourbillonnage :
- l'angle d'enroulement CMAX doit être supérieur à 10° lors de l'ébauche

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 : Lorsque le message d'erreur provient de CYCLE9960 :
Start/End RA1 : la plage de mesure réglée ne correspond pas à la plage de déplacement (paramètre machine 36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS) de l'axe rotatif 1.
Start/End RA2 : la plage de mesure réglée ne correspond pas à la plage de déplacement (paramètre machine 36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS) de l'axe rotatif 2.
La plage de mesure est toujours considérée dans le sens horaire du départ jusqu'à la fin.
Exemple : départ=0° fin=-45° plage de déplacement de l'axe -90°..90° => erreur, car la plage de mesure est interprétée de 0° à 315° et non pas de -45° à 0°.
Un message d'erreur s'affiche lors de la mesure de la cinématique d'une rectifieuse :
1re mesure : la position de départ est "Bêta" = 0°, "Bêta" <> 0° donne lieu à un message d'erreur.
Pour les 2e et 3e mesures, la rotation de "Bêta" doit continuer dans le sens de rotation positif ou négatif. Tout changement du sens de rotation donne lieu à un message d'erreur.

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 : Message d'erreur dans le contexte d'un appel de contour :
-utiliser un nom de contour plus court
Message d'erreur dans le contexte du tournage de contour :
Longueur trop élevée des strings de chemin d'accès au contour de la pièce finie, au contour de la pièce brute (dans le cas d'un contour de pièce brute) ou au contour de la pièce brute actualisé (dans les cas de l'usinage restant)
-utiliser des noms de répertoire ou de contour plus courts
Message d'erreur dans le contexte du fraisage de contour :
Longueur trop élevée des strings de chemin d'accès au contour de poche / de pièce brute ou des contours d'îlots
-utiliser des noms de répertoire ou de contour plus courts

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 : La fonction indiquée n'est pas débloquée.

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 le paramètre machine 52218 $MCS_FUNCTION_MASK_TURN, bit6.
- CYCLE953 : l'option pour la fonction SFT doit être débloquée via le paramètre machine 19620 $ON_TECHNO_CYCLES_MASK, bit1.
- SMTE : l'option pour l'extension SMTE doit être débloquée via le paramètre machine 19620 $ON_TECHNO_CYCLES_MASK.

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.

61071 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Option manquante pour EES

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

Description : Lors de l'appel d'un programme pièce via EXTCALL sans EES, l'appel de contour ne peut intervenir que via "Nom du contour" ou "Labels".
Les appels de contour via "Sous-programme" ou "Labels dans Sous-programme" sont donc uniquement possibles lorsque la fonction EES est active.
Message d'erreur du CYCLE996 :
Le bloc de données ne peut être enregistré que dans une mémoire externe quand l'option EES est activée.

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

Remède : - Programmer l'appel de contour via "Nom du contour" ou "Labels"
- Message d'erreur du CYCLE996 :
Activer l'option ou ne pas démarrer le programme depuis la mémoire externe.

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

61072 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Code d'erreur %4 à l'activation de la fonction Adapt. intelligente charge

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

Description : Une erreur est survenue lors de l'activation d'une table d'adaptation pour l'adaptation à la charge de la machine (instruction de langage CADAPTON).
Message d'erreur provenant de CYCLE782

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 : aucune table d'adaptation valide paramétrée -> la mise en service des tables d'adaptation doit être vérifiée
2 : paramètre nom d'axe non valide -> vérifier l'axe
3 : paramètre grandeur d'entrée non valide -> vérifier la valeur
5 : paramètre valeur d'entrée non valide -> vérifier la valeur
99 : erreur interne

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

61073 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Code d'erreur %4 à la désact. de la fonction Adapt. intelligente charge**

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

Description : Une erreur est survenue lors de la désactivation d'une table d'adaptation pour l'adaptation à la charge de la machine (instruction de langage CADAPTOF).
Message d'erreur provenant de CYCLE782

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 : aucune table d'adaptation valide paramétrée -> la mise en service des tables d'adaptation doit être vérifiée
2 : paramètre nom d'axe non valide -> vérifier l'axe
3 : paramètre grandeur d'entrée non valide -> vérifier la valeur
5 : paramètre valeur d'entrée non valide -> vérifier la valeur
99 : erreur interne

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

61074 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Nombre de blocs de déplacement pour l'interpolation spline trop faible**

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

Description : Le nombre de blocs de déplacement pour l'interpolation spline est trop faible.

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

Remède : Augmenter la section de programme et donc le nombre de blocs de déplacement

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

61075 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Le cycle %4 ne s'exécute pas dans le canal de traitement**

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

Description : Le cycle indiqué ne s'exécute pas dans le canal de traitement.

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

Remède : Exécuter le programme avec le cycle appelant dans le canal de traitement.

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

61076 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Le cycle %4 ne prend pas en charge le tournage avec interpolation**

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

Description : Le cycle indiqué ne prend pas en charge le tournage avec interpolation.

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

Remède : Désactiver le tournage avec interpolation

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

61077 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %] Le programme n'est pas exécuté dans un canal de traitement.

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

Description : Le programme ne peut être exécuté que dans un canal d'usinage.

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

Remède : Exécuter le programme dans un canal de traitement.

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.

61100 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Le plan de surfaçage tourné ne peut pas être calculé

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

Description : Avec l'angle de rotation alpha0 sélectionné et les valeurs abs/encre pour X1/Y1, le plan de surfaçage ne peut pas être calculé.

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

Remède : Le coin X1/Y1 doit être spécifié différemment, p. ex. uniquement avec des valeurs incrémentales.

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 : Paramètrage 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 maximlae.

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 : Vérifier les paramètres machine / données de réglage suivants :
PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
PM 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
PM 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
PM 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

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 les paramètres machine / données de réglage suivants :
PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
PM 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
PM 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
PM 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

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 les paramètres machine / données de réglage suivants :
PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
PM 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
PM 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
PM 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

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 les paramètres machine / données de réglage suivants :
PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
PM 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
PM 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
PM 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

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 les paramètres machine / données de réglage suivants :
PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
PM 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
PM 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
PM 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

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 les paramètres machine / données de réglage suivants :
PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
PM 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
PM 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

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 les paramètres machine / données de réglage suivants :
PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
PM 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
PM 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
PM 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

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 plan orienté nouveau 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 bit 5 = 1
G : Position initiale définie ($TC_CARR37] position des CENTAINES DE MILLIERS -Z ou -X) -> régler SD55221 bit 5 = 1
voir mise en service Pivotement CYCLE800
H : Orientation outil plan actif pas G18
I : 1re technologie Tournage (MD 52200=1) et aucun axe Y présent -> fonction miroir non autorisée
J : 1re technologie Tournage (MD 52200=1) et aucun axe Y présent -> impossible de tourner autour de Y
K : Technologie Rectification (MD 52200=3) et orientation de l'outil -> régler SD 55221 bit 5 = 1
L : Technologie Rectification (MD 52200=3) et orientation de l'outil -> régler MD 20186 = 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 (p. ex. D1) actif
B : Pivotement "non" et pivotement "direct", plan orienté "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 (p. ex. G54) active, non autorisée
F ROT ? SETFRAME : Rotation dans référence de base active, non autorisée
F 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 ou Z0 différent de 0 : Mode de pivotement additif et translations avant pivotement non autorisés
voir paramètre S_ST 1re 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 et position initiale -Z et G19 non autorisés
Position initiale, voir mise en service Pivotement CYCLE800

Remarque sur le code d'erreur F, G et H :
Si le SCP est tourné et décalé directement et additivement avant la programmation du pivotement,
l'alarme 61153 est signalée avec le code d'erreur F, G ou H, afin d'éviter une utilisation mixte non autorisée d'opérations de frame
et de positions machine directes.
Il est également possible de programmer un pivotement par axe et un plan orienté nouveau ou additif,
ou un pivotement et un plan orienté nouveau dans le programme d'usinage.

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 : Le plan d'usinage (G17, G18 ou G19) doit être vérifié 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 0.
- 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 ou inactive : %4**

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

Description :

Remède : La transformation indiquée n'est pas configurée ou inactive. Procéder à sa configuration ou son activation.

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'imbriquez 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 : Un nom univoque doit être attribué 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 1 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 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 si le paramètre machine MD 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 20700 $MC_REFP_NC_START_LOCK.
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 la donnée de réglage 42954 $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 la donnée de réglage 42956 $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: Elément 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 : 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 retait 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 machine et les données de réglage suivants doivent être mis à 1 pour la contre-broche :
MD 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 paramétres 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 : Vérifier les paramètres machine / données de réglage suivants :
PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
PM 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
PM 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
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 : Vérifier les paramètres machine / données de réglage suivants :
PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
PM 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
PM 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
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 : Vérifier les paramètres machine / données de réglage suivants :
PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
PM 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
PM 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
PM 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

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 : Vérifier les paramètres machine / données de réglage suivants :
PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
PM 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
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 paramètre machine 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
-Si les cycles de mesure sont utilisés avec SinuTrain ou une NCU avec axes simulés, vérifier le paramètre machine 13231 $MN_MEAS_PROBE_OFFSET.
Le MD 13231 décale la position de commutation MEAS et doit être inférieur à la course de mesure paramétrée dans le cycle de mesure actuel.

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 : La consigne et le paramètre TSA doivent être vérifiés.

61304 [Canal %1 :] Bloc %2: Dépassement écart supérieur

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

Description : La différence entre la valeur réelle et la valeur de consigne est supérieure à la limite de tolérance supérieure (paramètre de masque TUL) :
- TUL représente la limite supérieure de tolérance de la différence de mesure.
- TUL se rapporte toujours à la matière, qu'il s'agisse ou non d'un usinage extérieur ou intérieur.
- L'alésage / la poche est trop petit ou les tourillons sont trop gros.
- Cela signifie qu'il est possible d'enlever davantage de matière.
- Le paramètre de cycle de mesure TUL correspond au terme "Dimension supérieure" couramment utilisé en construction mécanique pour les ajustements et les tolérances.

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 : La différence entre la valeur réelle et la valeur de consigne est inférieure à la limite de tolérance inférieure (paramètre de masque TLL) :
- TLL représente la limite inférieure de tolérance de la différence de mesure.
- TLL se rapporte toujours à la matière, qu'il s'agisse ou non d'un usinage extérieur ou intérieur.
- L'alésage / la poche est trop grand ou les tourillons sont trop petits.
- Cela signifie qu'une quantité trop importante de matière a déjà été enlevée.
- Le paramètre de cycle de mesure TLL correspond au terme "Dimension inférieure" couramment utilisé en construction mécanique pour les ajustements et les tolérances.

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 : La consigne et le paramètre DIF doivent être vérifiés.

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 : Le paramètre S_MVAR a une valeur non admise.
Mesure d'outil :
Pour les combinés tour-fraiseuse, le calibrage doit se faire avec Cycle971 et les types d'outil autorisés avec celui-ci.

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 (arête de la pièce).
Cette valeur doit être supérieure à 0.
En mode AUTOMATIQUE :
- Vérifier le paramètre DFA

En mode JOG :
- Vérifier les paramètres machine 51786 $MNS_J_MEA_T_PROBE_MEASURE_DIST, 51752 $MNS_J_MEA_M_DIST_TOOL_LENGTH et 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]. Pour le type de palpeur "disque" le plan de travail autorisé G17...G19 doit être vérifié.
- Pour les combinés tour-fraiseuse, seul le type de palpeur d'outil "Cube" est autorisé :
SD54633 $SNS_MEA_TP_TYPE=0 et SD54648 $SNS_MEA_TPW_TYPE=0

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 lors de la mesure de pièce ou pour l'outil actif lors de la mesure d'outil.

Remède : Un numéro de tranchant D de l'outil doit être sélectionné.

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 pour la technologie actuelle.

61313 **[Canal %1 :] Bloc %2 : Vérifier le numéro du cycle de mesure**

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

Description :

Remède : Le paramètre S_PRNUM doit être vérifié.
Mesure de pièce : paramètre S_PRNUM 1 à 40
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 : Lors de la mesure de pièce pour la technologie 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 : Lors de la mesure de pièce pour la technologie Tournage, la position de tranchant du palpeur doit être vérifiée dans la liste d'outils.
Lors de la mesure d'outil pour la technologie Tournage avec des organes porte-outil orientables, la position de tranchant active du palpeur est exploitée.
Dans ce cas, la position de tranchant actuellement active doit être vérifiée.

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. 3 ou 4 points sont nécessaires 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 : - 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 : - 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 : Le décalage d'origine à corriger n'est pas disponible.
Ou la rotation du système de coordonnées d'un décalage d'origine global doit être corrigée.
Les décalages d'origine globaux ne possèdent que des décalages linéaires et aucun décalage rotatif.
Il n'est donc pas possible d'y corriger les angles mesurés ou d'autres décalages rotatifs.

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

Remède : Le numéro saisi dans le masque de cycles de mesure pour le décalage d'origine à corriger doit être vérifié.
En outre, les paramètres S_KNUM et S_KNUM1 doivent être vérifiés dans l'interface du cycle de mesure.

Si le paramètre machine 18601 $MN_MM_NUM_GLOBAL_USER_FRAMES est supérieur à 0, alors tous les décalages d'origine sont définis de manière globale. Dans ce cas, aucune correction ne peut être faite lors d'une rotation du système de coordonnées.
Si une correction doit être faite, il convient alors de régler le paramètre machine 18601 sur 0 afin
que les décalages d'origine soient définis de manière spécifique au canal.
Pour cela, les paramètres machine 18601 $MN_MM_NUM_GLOBAL_USER_FRAMES et
28080 $MC_MM_NUM_USER_FRAMES doivent être vérifiés.

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 : Le paramètre pour la destination de la correction d'outil (_KNUM) ou la variante de mesure (S_MVAR) doit être vérifié.

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 : Le paramètre pour la destination de la correction d'outil (_KNUM) ou la variante de mesure (S_MVAR) doit être vérifié.

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 : Le paramètre pour la destination de la correction d'outil (_KNUM) ou la variante de mesure (S_MVAR) doit être vérifié.

61325 **[Canal %1 :] Bloc %2 : Vérifier l'axe de mesure / de décalage**

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

Description :

Remède : Le paramètre pour l'axe de mesure (X, Y, Z) doit être vérifié.

61326 **[Canal %1 :] Bloc %2 : Vérifier le sens de la mesure**

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

Description :

Remède : Cycles de mesure Fraisage :
- Le sens de mesure (+/-) renseigné dans le masque doit être vérifié.

Cycles de mesure Tournage :
- Le prépositionnement actuel du palpeur de pièce par rapport aux mesures intérieures ou extérieures renseignées (consigne) doit être vérifié.

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 supérieur à la valeur maximale définie dans le paramètre machine 18105 $MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO.
Pour la fonction "Mesure simultanée", seuls les tranchants 1 et 2 sont admis.

Remède : Le paramètre pour la destination de la correction d'outil (S_KNUM1) doit être vérifié.
Vérifier la valeur dans le paramètre machine 18105 $MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO.

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 de l'axe rotatif ou bien l'axe n'a pas été configuré comme axe rotatif.
Les paramètres machine 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB, 30300 $MA_IS_ROT_AX et 52207 $MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB bit6 doivent être vérifiés.

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 : Le paramètre Angle de départ (alpha 0) est trop grand pour l'axe de mesure indiqué.
Remède : Sélectionner un autre axe de mesure ou vérifier la valeur de l'angle de départ.

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 : Le paramètre _CALNUM est trop grand.
Remède : Ramener le paramètre _CALNUM à une valeur autorisée.
Vérifier le paramètre machine suivant : 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 :
-XS
-YS
-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 : Tous les axes géométriques nécessaires pour la mesure ou l'usinage ne sont pas configurés.
Remède : Les paramètres machine 20060[0..2] $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB doivent être vérifiés et modifiés.

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 : Pour certaines variantes de mesure, p. ex. Mesure de tourillon (CYCLE977), des courses intermédiaires sont générées en plus des courses de mesure proprement dites.
Elles sont parcourues avec une avance bien définie.
Les valeurs de l'avance figurent dans les données de réglage 55634 $SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE, 55636 $SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE et 55640 $SCS_MEA_FEED_CIRCLE.

Remède : Les valeurs de l'avance dans les paramètres 55634 $SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE, 55636 $SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE et 55640 $SCS_MEA_FEED_CIRCLE doivent être vérifiées.

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 : Le facteur de correction pour la vitesse rapide est 0.

Remède : La donnée de réglage 55632 $SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT doit être vérifiée.

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 : Le palpeur n'est pas calibré dans le plan actif ou un enregistrement d'étalonnage incorrect a été sélectionné.

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 : Le nom d'outil utilisé doit être vérifié.

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 : Réduire le numéro D dans _KNUM ou vérifier 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 : La distance entre le point de départ et le point de mesure est inférieure ou égale à 0.
Les paramètres X1 ou X2 ne sont pas renseignés ou sont inférieurs à 0.

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

Remède : Les paramètres X1 et X2 doivent être vérifiés.

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 : Le paramètre Incrémentation angulaire (alpha 1) est égal à 0.

Remède : Le paramètre Incrémentation angulaire (alpha 1) doit être vérifié.

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 : La distance entre l'arête supérieure et l'arête inférieure du palpeur d'outil est égale à 0. Cela est important pour la mesure de rayon.

Remède : La donnée de réglage 54634 $SNS_MEA_TP_CAL_MEASURE_DEPTH doit être vérifiée.

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 : Aucune avance ou aucune vitesse de rotation de broche n'est programmée pour la mesure d'outil avec broche en rotation.

Remède : Les paramètres F1 et S1 doivent être vérifiés.

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 : La longueur d'outil active ou le rayon d'outil actif est égal à 0.

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 : Le chemin d'accès programmé doit être contrôlé.
Le paramètre _PROTNAME[0] doit être vérifié.

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 : Le chemin d'accès programmé doit être contrôlé.
Le paramètre _PROTNAME[0] doit être vérifié.

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 : Le chemin d'accès programmé doit être contrôlé.
Le paramètre _PROTNAME[0] doit être vérifié.

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.
Les extensions de fichier .txt et .csv sont autorisées.

Remède : Le paramètre _PROTNAME[0] doit être vérifié.

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 : Le paramètre _PROTNAME[1] doit être vérifié.

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 paramètre machine 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 causée par l'instruction WRITE.

Remède : Causes d'erreur pour les codes d'erreur :
10 La taille de fichier spécifiée dans le MD11420 $MN_LEN_PROTOCOL_FILE a été atteinte (fichier plein).
Le paramètre machine MD11420 doit être réglé sur une valeur minimale de 20 ko définissant la taille maximale du fichier de procès-verbal.
- Augmenter la valeur dans MD11420 ou
- Sélectionner des données de procès-verbal "nouvelles" dans le cycle150 (les données seront écrasées) ou
- Supprimer le fichier de procès-verbal ou
- Créer un nouveau fichier de procès-verbal (modifier le nom dans le CYCLE150)

Le code d'erreur 10 ne se produit que lors de la consignation des valeurs vers le système de fichiers passif de la CN.
13 Le niveau de protection doit être égal ou supérieur au droit d'accès en écriture du fichier de procès-verbal spécifié.
16 Vérifier le chemin d'accès au fichier de procès-verbal (chemin externe non valide).
Autres erreurs : voir manuel de programmation : instruction WRITE
Sauvegarde des résultats de mesure :
Une fois la cause de l'erreur éliminée, la fonction "Consigner la dernière mesure" permet de générer a posteriori le procès-verbal correspondant.

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 !

61362 **[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 : Si l'erreur provient de CYCLE996 ou CYCLE9960 :
La tolérance des vecteurs linéaires a été dépassée lors de la mesure de la cinématique.
La valeur de tolérance est transmise par le paramètre TLIN.
Si TLIN=0 ou si (contrôle de) tolérance = non, les vecteurs mesurés ne sont pas surveillés.

Remède : Pour des fins d'analyse, une 2e mesure peut être effectuée avec une large tolérance. Il convient de ne pas écraser les paramètres de cinématique.
Les nouveaux vecteurs mesurés sont consignés dans le procès-verbal de mesure (fichier de données).

61363 **[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 : L'orientation d'axe rotatif est également calculée lors de la mesure de la cinématique.
Si l'écart est négligeable et que seule la plage de tolérance est trop petite, cela peut être modifié dans $SN_CORR_TRAFO_DIR_MAX.
Un écart de l'orientation d'axe rotatif peu également avoir une cause mécanique.

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

Remède : Si l'écart est très important, cela peut être dû à un petit circuit de mesure.
Pour un plateau tournant, la sphère de calibrage ne doit pas être trop proche du centre de rotation.
Pour une cinématique de tête, le circuit de mesure peut être agrandi en approchant le 2e axe rotatif lors de la mesure du premier.

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 : En mode de fonctionnement Automatique, le paramètre Distance entre points de mesure (_ID) doit être vérifié.
En mode de fonctionnement JOG, les points de mesure sélectionnés se chevauchent. Les points de mesure doivent être redéfinis.

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 : Le paramètre SD55640 $SCS_MEA_FEED_CIRCLE doit être vérifié

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 : La donnée de réglage 54674 $SNS_MEA_CM_SPIND_ROT_DIR doit être vérifiée. 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 : Des positions différentes doivent être indiquées 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 : Des positions différentes doivent être indiquées 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 : Les points P1(X1,Y1) et P2(X2,Y2) ou P3(X3,Y3) et P4(X4,Y4) doivent être définis 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 : La programmation utilisateur dans CUST_MEAPROT.SPF doit être vérifiée.

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 : Modifier la variante de mesure ou vérifier l'équipement de la machine.
Si le message d'erreur est émis par le CYCLE9960 :
Calibrage sur sphère du palpeur impossible avec une broche non compatible SPOS.
Sélectionner une variante de mesure sans calibrage.

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 : Le palpeur n'est pas calibré dans la direction axiale indiquée.
Le calibrage de l'axe est supprimé lorsque les conditions suivantes changent entre deux calibrages :
- Vitesse de mesure
- Position de broche
- Rotations du système de coordonnées
- Référence de la longueur du palpeur au bout ou au centre de la sphère (MD51740 bit 1)
- Correction du diamètre de sphère dans les données d'outil ou de calibrage (MD54740 bit 3)

Remède : Calibrer le palpeur dans la direction axiale indiquée.
Contrôler le programme pièce et s'assurer qu'aucune des conditions indiquées plus haut n'a été modifiée entre deux calibrages.

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 : Le nombre de dents de l'outil doit être saisi 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 : Un message d'erreur s'affiche lors de la mesure de la cinématique d'une rectifieuse :
Lors de la mesure de la cinématique (CYCLE496), le système vérifie si les vecteurs mesurés se trouvent dans la valeur de tolérance de la donnée de réglage $SCS_GRIND_MEA_KIN_TOL.

Remède : Un message d'erreur s'affiche lors de la mesure de la cinématique d'une rectifieuse :
Les vecteurs de la cinématique doivent être prédéfinis de manière à ce que la valeur de tolérance dans la donnée de réglage 55844 $SCS_GRIND_MEA_KIN_TOL soit respectée durant le processus de mesure suivant.

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 : Il est possible de mesurer des outils avec 100 dents au maximum.

Remède : Vérifier le nombre de dents de l'outil dans la gestion d'outils.

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 : La largeur du palpeur d'outil est trop faible.

Remède : Vérifier le paramètre machine suivant : 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 de la donnée de réglage 55740 $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 dépassée dans la mesure %4

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

Description : CYCLE996 : voir diamètre mesuré dans les paramètres _OVR[72] à _OVR[74] ou la valeur dans SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL
CYCLE9960 : voir diamètre mesuré dans le paramètre _OVR[72] ou la valeur dans SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Remède : Les données de calibrage doivent être vérifiées ou le palpeur 3D doit être recalibré.
En outre, la structure mécanique (rigidité) de la sphère de calibrage dans la machine doit être vérifiée.

61384 [Canal %1 :] Bloc %2 : Axe rotatif 2 : tolérance du diamètre de la sphère de calibrage dépassée dans la mesure %4

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

Description : CYCLE996 : voir diamètre mesuré dans les paramètres _OVR[75] à _OVR[77] ou la valeur dans SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL
CYCLE9960 : voir diamètre mesuré dans le paramètre _OVR[75] ou la valeur dans SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Remède : Les données de calibrage doivent être vérifiées ou le palpeur 3D doit être recalibré.
En outre, la structure mécanique (rigidité) de la sphère de calibrage dans la machine doit être vérifiée.

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 : Le palpeur doit être calibré avant la mesure.

61386 [Canal %1 :] Bloc %2 : Niveau de protection insuffisant lors du traitement des cycles de mesure %4

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

Description : Le niveau de protection est insuffisant pour le traitement des cycles de mesure.

Remède : Les paramètres machine 51742 $MNS_MEA_ACCESS_EXEC et 11160 $NM_ACCESS_EXEC_CST doivent être vérifiés.

61387 [Canal %1 :] Bloc %2 : erreur interne d'exécution

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

Description :

Remède : Appelez l'assistance téléphonique SIEMENS.

61401 [Canal %1 :] Bloc %2 : Le palpeur ne déclenche pas, le fin de course logiciel %4 raccourcit la distance à parcourir.

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

Description : Dans l'axe de mesure actuel, la distance à parcourir donnerait une position au-delà du fin de course logiciel.
La distance à parcourir a été raccourcie et n'atteint pas la position spécifiée comme consigne.
L'alarme 61401 a été générée après 5 tentatives de palpage.

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

Remède : - Vérifier la consigne.
- Réduire la course mesure.
- Augmenter la distance entre la pièce et le fin de course logiciel.

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

61402 [Canal %1 :] Bloc %2 : Collision du palpeur, réduction de la distance à parcourir par le fin de course logiciel %4

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description : Cette alarme n'est générée que pour les mesures externes (languette, tourillon, sphère) en raison d'une collision possible dans l'axe de pénétration.

La cause de la collision est la réduction de la distance à parcourir de l'axe de mesure dans le plan de travail avant l'abaissement de l'axe de pénétration à la hauteur de mesure.

Lors de la pénétration consécutive dans l'axe de pénétration, une commutation du palpeur a eu lieu.

Sans la réduction de la distance à parcourir, le déplacement aurait dépassé le fin de course logiciel du plan de travail, générant l'alarme NCK 10722 correspondante.

Réaction : Arrêt interpréteur.

Blocage départ programme dans ce canal.

Les signaux d'interface sont mis à 1.

Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier la consigne.

- Augmenter la distance entre la pièce et le fin de course logiciel.

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

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 : Le résultat de mesure tient compte d'une composante de rotation autour des axes géométriques du système de coordonnées.

Cependant, seule une composante de rotation d'un axe rotatif peut être corrigée.

Afin de prévenir les erreurs de position qui en résultent, la correction du décalage d'origine des axes rotatifs sélectionnés n'est pas effectuée.

Pour contourner ce problème, sélectionner "Correction dans le système de coordonnées".

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 : Impossible d'exécuter la correction de l'outil sélectionné

en raison de l'état actuel de l'outil.

Pour les outils qui ne sont pas affectés à un groupement d'outils, on applique :

- ne doit pas être bloqué, doit être actif et doit avoir été utilisé

Pour les outils formant un groupement d'outils, on applique :

- ne doit pas être bloqué, doit avoir été utilisé

Remède : Vérifier l'état de l'outil et adapter en conséquence.

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 : Corriger le nom de l'environnement d'outil (_TENV) ou créer cet environnement

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 : Le paramètre DL doit être vérifié.
En outre, le numéro de la correction de la somme et de la correction du réglage doit être vérifié.

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 : - 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 : Les consignes et les valeurs réelles doivent être vérifiées.

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 le paramètre machine 28081 $MC_MM_NUM_BASE_FRAMES > 0 ou vérifier $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 : La consigne du diamètre de sphère doit être vérifiée.

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 : Les consignes et les valeurs réelles doivent être vérifiées.

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 : Un palpeur autorisé pour le plan d'usinage doit être utilisé.
Les données de réglage 54633 $SNS_MEA_TP_TYPE ou 54648 $SNS_MEA_TPW_TYPE doivent être vérifiées ou le plan d'usinage doit être modifié.

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 40
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 : Le paramètre machine 11420 $MN_LEN_PROTOCOL_FILE est réglé sur une valeur trop faible.

Remède : Vérifier le MD11420 $MN_LEN_PROTOCOL_FILE :
Pour pouvoir utiliser la fonction "Consigner les résultats de mesure", une valeur d'au moins 20 ko doit être réglée.
Ce paramètre machine définit la taille maximale du fichier de procès-verbal.

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 MD 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]. Le chiffre des mille doit être vérifié :
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 (calibrage)
2. Modifier le numéro de palpeur S_PRNUM
3. Adapter le bit 1 du MD51740

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 : Le type d'outil ne convient pas à l'enregistrement d'étalonnage.

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 : voir code d'erreur %4
A -> Le champ du paramètre _OVR[] est trop petit. Vérifier la définition de GUD.
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 axe 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 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
1 Le paramètre CYCLE996 S_TC est incorrect ou égal à zéro
2 Aucun enregistrement de pivotement n'a été créé -> MD18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER = 0
3 $NT_NAME? -> CYCLE996 Variable système $NT_NAME non présente
4 TRAFO NO=0? -> CYCLE996 Numéro de la transformation = 0 ?
5 TRAFO TYP? -> CYCLE996 Type de transformation différent de 24, 40 ou 56
6 S_MVAR? -> CYCLE996 Type de transformation OK, mais appel incorrect depuis le CYCLE9960
4 -> CYCLE9960 Compile Cycle E996 non configuré

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
F VECTOR=0? -> CYCLE996 Vecteur d'orientation du 1er axe rotatif = 0
G VECTOR=0? -> CYCLE996 Vecteur d'orientation du 2e axe rotatif = 0
1 -> CYCLE9960 Nombre de mesures incorrect
2 -> CYCLE9960 Nombre de mesures incorrect : 12 maximum par axe
3 -> CYCLE9960 Nombre de mesures incorrect : au moins 3 par axe
4(RA1) -> CYCLE9960 Plage de mesure axe rotatif 1 trop petite
4(RA2) -> CYCLE9960 Plage de mesure axe rotatif 2 trop petite
5(RA1) -> CYCLE9960 Plage de mesure axe rotatif 1 trop grande
5(RA2) -> CYCLE9960 Plage de mesure axe rotatif 2 trop grande
6 -> CYCLE9960 Nombre incorrect de mesures min par axe 2 pour les points d'interpolation
7 -> CYCLE9960 Plage modulo : La plage de mesure comprend la plage modulo entière (360°) et doit donc commencer à la position de départ de la plage modulo (0 dans la plupart des cas)
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
A -> Axe rotatif 1 pas en position de base pour la 1ère mesure
B -> Axe rotatif 2 pas en position de base pour la 1ère mesure
C -> Pour la 2e ou 3e mesure, axe rotatif 2 non tourné par rapport à 1ère mesure, voir paramètre _OVR[63 à 65]
D -> Pour la 2e ou 3e mesure, axe rotatif 1 non 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
2 (AMODE DEC5) -> Position de base sélectionnée non autorisée

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 inférieur à la valeur limite du segment angulaire de l'axe rotatif dans le paramètre TVL. L'angle limite calculé et le nom de l'axe rotatif sont affichés.

Pour des valeurs de TVL < 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 ou le paramètre TVL dans le programme utilisateur

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

En cas de mesure de cinématiques de tête 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 mesurer 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]

61431 [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 d'erreur : voir code d'erreur %4

A -> Correction impossible avec transformation active. Une transformation persistante est active.

La transformation peut être calculée, mais pas corrigée. Les valeurs à corriger se trouvent dans les paramètres _OVR[1] à _OVR[20].

B -> Correction impossible avec transformation active. Une transformation utilisateur est active.

La transformation peut être calculée, mais pas corrigée. Les valeurs à corriger se trouvent dans les paramètres _OVR[1] à _OVR[20].

61432 [Canal %1 :] Bloc %2 : %4 inactif ou non créé

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description :

Remède : La transformation à mesurer / le porte-outil doit être actif avant le début du CYCLE9960.
Vérifier si la transformation indiquée / le porte-outil est créé.
Si c'est le cas, vérifier si la transformation / le porte-outil a été activé avant l'appel du CYCLE9960.
Il est également possible qu'une transformation / un porte-outil incorrect soit actif.
ou
S_TNAME=0 -> Aucun TCARR ou aucune transformation n'a été indiqué pour la mesure.

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 : La position du tranchant de l'outil de tournage (plaquette) ne se situe plus dans le plan d'usinage (plan d'interpolation). Un organe porte-outil orientable peut en être la cause par exemple.

Remède : La position de l'organe porte-outil doit être vérifiée et éventuellement corrigée !

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 : Après le positionnement de l'organe porte-outil orientable, les longueurs d'outil L1, L2, et L3 ne sont pas parallèles aux axes géométriques.

Remède : Vérifier le comportement en positionnement des axes rotatifs (p. ex. blocage) de l'organe 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 : 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 (calibrage) 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 !

61447 [Canal %1 :] Bloc %2 : Contrôler point de référence, sens de mesure, préréglage outil, palpeur

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

Description : Cette alarme est déclenchée uniquement pendant les mesures en JOG lors du calibrage
de la longueur du palpeur sur une pièce de référence ou une sphère.
Cette situation a donné lieu à un résultat non plausible, comparable au dépassement
d'une zone de fiabilité en mode automatique.

Remède : Contrôle des spécifications indiquées dans le texte d'alarme.

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 : La longueur de la course de dégagement doit être modifiée.

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° et < 90°.

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_Gruppe13).

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 : Un numéro dresseur > 0 et < 4 doit être sélectionné.

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 coutour de la meule**

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

Description : Des blocs G0 sont présents dans la description du coutour 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.

61577 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Aucun porte-outil %4 actif

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

Description : - aucun porte-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 : - activer le porte-outil

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

61578 [Canal %1 :] Bloc %2 : Cinématique de l'axe B (rectification) non ou incorrectement paramétrée dans MeS Pivotement - Code d'erreur : %4

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

Description :

Remède : Causes d'erreur :
1. Code d'erreur = B789 -> Axe B non activé dans MeS Pivotement (cinématique)
(789 correspond à $TC_CARR7[n], n ... numéro du bloc de données de pivotement)

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 dans l'axe indiqué.

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 dans l'axe indiqué 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 : Vérifier les paramètres machine / données de réglage suivants :
PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
PM 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
PM 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
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 : Vérifier les paramètres machine / données de réglage suivants :
PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
PM 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
PM 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
PM 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]
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.

61627 **[Canal %1 :] Bloc %2 : Rotation de l'outil de tournage impossible, car le porte-outil pour les outils de tournage est fixe.**

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

Description : Rotation de l'outil de tournage impossible, car le porte-outil pour les outils de tournage est fixe.

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

Remède : Utiliser la sélection fixe.

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

61628 **[Canal %1 :] Bloc %2 : Pivotement du plan impossible : %4**

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

Description : Pivotement du plan impossible

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

Remède : $TC_DPV[n,m]<>0 : Un outil avec l'orientation spécifiée doit être défini pour le CYCLE800 via le vecteur d'orientation $TC_DPV3, $TC_DPV4 et $TC_DPV5. Une définition via $TC_DPV uniquement n'est pas prise en charge par le CYCLE800. Pour une définition au moyen d'un vecteur, MD 18114 $MN_MM_ENABLE_TOOL_ORIENT doit être égal à 2.

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

61695 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Erreur de programmation du paramètre R123**

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 R123

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

61696 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Valeur du paramètre R122 trop grande**

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 R122

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

61697 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Valeur du paramètre R122 trop petite**

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 R122

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

61698 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Signe du paramètre R122 incorrect**

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 R122

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

61699 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Signe du paramètre R121 incorrect**

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 R121

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 : La programmation du contour de pièce brute et du contour de pièce finie doit être vérifiée, 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, la zone d'usinage doit être vérifiée en corrélation avec la distance de retrait qui a été indiquée (SD 55506 $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 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 : - 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 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 : - 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 impossile 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.

61759 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Position dans canal asservi dépasse fins de course logiciels

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

Description : Lors du chariotage sur deux canaux avec le type d'usinage Balance Cutting (finition ou ébauche avec le paramètre DCH=0), la position d'outil du canal pilote est accostée par CYCLE952 dans le canal asservi avant l'activation du couplage des axes.
Dans ce cas concret, la position d'outil du canal pilote dépasse les fins de course logiciels du canal asservi.

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

Remède : Le canal pilote doit accoster une position réalisable également dans le canal asservi sans dépassement des fins de course logiciels.

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 en code 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 : Le paramètre _AXN doit être vérifié.
Les paramètres machine 20050 à 20080 doivent être vérifiés.

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.

61836 [Canal %1 :] Bloc %2 : Descripteur d'axe %4 erroné

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

Description : Les descripteurs d'axe programmés ne concordent pas avec les descripteurs du programme source.

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

Remède : Corriger les descripteurs d'axe incorrects

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

61837 [Canal %1 :] Bloc %2: Erreur de syntaxe dans le programme %4

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

Description : Contrôler la présence d'erreurs de syntaxe dans le programme.

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

Remède : Corriger les erreurs de syntaxe.

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

61838 [Canal %1 :] Bloc %2: Format de données du programme %4 incorrect

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

Description : Vérifier le format de données du programme.

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

Remède : Corriger le format de données.

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

61839 [Canal %1 :] Bloc %2: Application ne fonctionne pas

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

Description : Vérifier que l'application fonctionne correctement.

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

Remède : Redémarrer le programme pièce.

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

61840 [Canal %1 :] Bloc %2 : erreur lors de l'exécution de l'optimisation Servo automatique

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 : Le mot de passe constructeur est nécessaire pour l'appel de CYCLE75x

Poursuite du programme : 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 : Le paramètre machine 52207 $MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB bit 8 doit être vérifié.

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 programmee 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 îlot

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 îlot

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.

61921 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Erreur lors du rainurage %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.

61922 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Label %4 inexistant dans le contour de rainure**

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 rainure

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

61923 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Erreur dans le contour de rainure%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 rainure

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

61924 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Contour de rainure manquant**

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.

61925 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Défaillance de communication entre cycle et application**

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

Description : Impossible de lire les variables locales utilisées pour la communication entre cycle et algorithme de tourbillonnage.

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

Remède : Vérifier les versions du cycle et de l'application - elles doivent être identiques.

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

61926 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Impossible de copier le programme %4**

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

Description : Impossible de lire les variables locales utilisées pour la communication entre cycle et algorithme de tourbillonnage.

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

Remède : Vérifier les versions du cycle et de l'application - elles doivent être identiques.

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

61927 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Rayon d'angle %4 trop petit**

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

Description : Le rayon d'angle minimal 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 : Augmenter le rayon d'angle ou utiliser un outil plus petit.

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

61928 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Premier élément de contour trop court pour le rayon d'angle %4**

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

Description : Le premier élément de contour est trop court pour le rayon d'angle.

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

Remède : Rallonger l'élément de contour ou réduire le rayon d'angle.

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

61929 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Dernier élément de contour trop court pour le rayon d'angle %4**

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

Description : Le dernier élément de contour est trop court pour le rayon d'angle.

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

Remède : Rallonger l'élément de contour ou réduire le rayon d'angle.

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.

61953 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Changement de technologie de prétraitement impossible

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

Description : - La technologie d'usinage actuelle est incompatible avec la technologie de prétraitement

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

Remède : - Adapter la technologie d'usinage actuelle à la technologie de prétraitement

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

61954 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]L'outil actif et l'outil programmé sont différents

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

Description : - L'outil actif et l'outil programmé sont différents

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 actif et l'outil programmé

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

61955 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Limite de mémoire interne pour le calcul du contour atteinte

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

Description : - La mémoire interne est insuffisante pour le calcul du contour.

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/possibilités suivants :
- augmenter l'angle d'enroulement
- utiliser un outil avec un diamètre supérieur
- mettre à zéro le bit3 dans $SCS_FUNCTION_MASK_MILL_SET

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

61956 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Le rayon d'outil actif doit être inférieur ou égal au rayon 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 d'outil actif. Il doit être inférieur ou égal au rayon de l'outil de référence.

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

61957 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Prolongement de contour Droite impossible

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

Description : Impossible de réaliser le prolongement du contour programmé en raison de la longueur du dernier élément de contour.

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

Remède : Adapter contour

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

61958 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Élément de contour Droite trop court

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

Description : L'élément de contour Droite est trop court.

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

Remède : Vérifier et adapter le contour

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

61959 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Éléments de contour se chevauchent

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

Description : Certains éléments de contour se chevauchent.

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

Remède : Éliminer les chevauchements de contour.

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

61960 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Rayon de contour trop petit

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

Description : Le rayon de contour est trop petit pour la largeur de rainure souhaitée.

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

Remède : Vérifier la validité du contour

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

61961 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Élément de contour Cercle trop court

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

Description : L'élément de contour Cercle est trop court.

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

Remède : Vérifier le contour

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

61962 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Profondeur de passe dans le plan %4 trop faible

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

Description : La profondeur de passe dans le plan est trop faible.

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 passe dans le plan.

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

61963 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Profondeur de passe dans le plan %4 trop grande

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

Description : La profondeur de passe dans le plan est trop grande.
Elle ne doit pas être égale ou supérieure au rayon d'outil.

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 passe dans le plan.

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

61964 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Angle d'enroulement %4 trop petit

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

Description : L'l'angle d'enroulement est trop petit. Il ne doit pas être inférieur à 8°.

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

Remède : Augmenter l'angle d'enroulement.

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

61965 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Angle d'enroulement %4 trop grand

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

Description : L'angle d'enroulement est trop grand. Il ne doit pas être supérieur à 89°.

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

Remède : Diminuer l'angle d'enroulement.

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

61966 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Seuls des enregistrements d'étalonnage impairs doivent être sélectionnés

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

Description : Seuls des enregistrements d'étalonnage impairs doivent être programmés pour la fonction "Mesure simultanée" lors de la mesure en mode AUTO. Le paramètre _PRNUM doit être vérifié.

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 enregistrement d'étalonnage.

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

61967 %[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Différence d'écart de position entre les palpeurs trop importante (%4)

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%4 = Différence des écarts de position

Description : Pour la fonction "Mesure simultanée", les écarts de position entre les deux palpeurs ne doivent pas être trop différents. La différence maximale autorisée peut être paramétrée dans SD55701.

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

Remède : Réduire la différence d'écart de position entre les deux palpeurs.

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

61968 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Sélectionner seulement des enregistrements d'étalonnage pairs pour D2**

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

Description : Pour la fonction "Mesure simultanée", seuls des enregistrements d'étalonnage pairs peuvent être programmés pour le tranchant 2
lors du calibrage et dans le mode JOG.
Le paramètre _PRNUM doit être vérifié.

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 enregistrement d'étalonnage.

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

61969 **%[[Canal %1 :] Bloc %2 : %]Sélectionner seulement des enregistrements d'étalonnage impairs pour D1**

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

Description : Pour la fonction "Mesure simultanée", seuls des enregistrements d'étalonnage impairs peuvent être programmés pour le tranchant 1
lors du calibrage et dans le mode JOG.
Le paramètre _PRNUM doit être vérifié.

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 enregistrement d'étalonnage.

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.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : --

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

62001 **[Canal %1 :] Bloc %2: Dynamique de l'axe %4 insuffisante**

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

Description : La vitesse de coupe programmée est trop grande.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Réduire la vitesse de coupe

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.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

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.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

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.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier la valeur dans le paramètre CDIR.

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

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 :
Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Vérifier les paramètres _NUM1 et _NUM2.
Poursuite du programme : Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

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.

62109 [Canal %1 :] Bloc %2: Paramétrage de la machine non optimal

Paramètres : %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description : Pour un résultat optimal de l'usinage, une réduction de cycle est nécessaire entre le cycle servo et le cycle d'interpolation.
Réaction : Visualisation de l'alarme.
Remède : Le facteur pour le cycle servo (MD10060 $MN_POSTCTRL_SYSLOCK_TIME_RATIO) doit être inférieur au facteur pour le cycle d'interpolation (MD10070 $MN_IPO_SYSLOCK_TIME_RATIO).

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°"

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Angles à régler pour les axes rotatifs manuels

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

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°"

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Angle à régler pour un axe rotatif manuel

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

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

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier la mise en service de cycle de pivotement CYCLE800.

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

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

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : %4 Numéro du décalage d'origine actif DO.

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

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

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : voir Nota sur 62186 et 62187.

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

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.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Démarrer la broche d'outil avant l'usinage du filetage.

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

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.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier que le décalage ne provoque pas de collision.
Confirmer ensuite le Départ programme.

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

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Vérifier si la position désirée peut être atteinte sans collision.
Lancer ensuite le programme CN.

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

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 :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : - Désactiver le test du programme ou l'avance de marche d'essai

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

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 :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier la consigne et le paramètre _TSA.

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

62304 [Canal %1 :] Bloc %2: Dépassement écart supérieur

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

Description : La différence entre la valeur réelle et la valeur de consigne est supérieure à la limite de tolérance supérieure (paramètre de masque TUL) :
- TUL représente la limite supérieure de tolérance de la différence de mesure.
- TUL se rapporte toujours à la matière, qu'il s'agisse ou non d'un usinage extérieur ou intérieur.
- L'alésage / la poche est trop petit ou les tourillons sont trop gros.
- Cela signifie qu'il est possible d'enlever davantage de matière.
- Le paramètre de cycle de mesure TUL correspond au terme "Dimension supérieure" couramment utilisé en construction mécanique pour les ajustements et les tolérances.

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 : La différence entre la valeur réelle et la valeur de consigne est inférieure à la limite de tolérance inférieure (paramètre de masque TLL) :
- TLL représente la limite inférieure de tolérance de la différence de mesure.
- TLL se rapporte toujours à la matière, qu'il s'agisse ou non d'un usinage extérieur ou intérieur.
- L'alésage / la poche est trop grand ou les tourillons sont trop petits.
- Cela signifie qu'une quantité trop importante de matière a déjà été enlevée.
- Le paramètre de cycle de mesure TLL correspond au terme "Dimension inférieure" couramment utilisé en construction mécanique pour les ajustements et les tolérances.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : La différence entre la valeur réelle et la valeur de consigne est inférieure à la limite de tolérance inférieure (paramètre _TLL).

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

62306 [Canal %1 :] Bloc %2: Différence dimensionnelle admissible dépassée

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

Description :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

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.

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

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.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Augmenter la valeur dans _PROTFORM[1]

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

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 :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : --

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

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 : Limit. dist. parcourir par fin de course logiciel %4I, surveill. collision activée, suite avec Départ prog. / Abandon avec RESET

Paramètres : %1 = Numéro du canal

%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description : Cette alarme n'est générée que pour les mesures externes (languette, tourillon, sphère) en tant que condition pour la poursuite du programme avant l'abaissement dans l'axe de pénétration.

La cause de l'interrogation d'alarme est la réduction actuelle de la distance à parcourir de l'axe de mesure dans le plan de travail.

Sans réduction de la distance à parcourir, le déplacement aurait dépassé le fin de course logiciel du plan de travail, générant l'alarme NCK 10722 correspondante.

L'arrêt du programme permet de vérifier si l'abaissement dans l'axe de pénétration jusqu'à la hauteur de mesure est possible sans collision.

Si une commutation du palpeur a lieu (collision) lors du déplacement consécutif de l'axe de pénétration, l'alarme 61402 est générée.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : - Vérifier la consigne.

- Augmenter la distance entre la pièce et le fin de course logiciel

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

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 :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède :

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

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 :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède :

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

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 : Si l'erreur provient de CYCLE996 ou CYCLE9960 :
La tolérance des vecteurs linéaires a été dépassée lors de la mesure de la cinématique.
La valeur de tolérance est transmise par le paramètre TLIN.
Si TLIN=0 ou si (contrôle de) tolérance = non, les vecteurs mesurés ne sont pas surveillés.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Pour des fins d'analyse, une 2e mesure peut être effectuée avec une large tolérance. Il convient de ne pas écraser les paramètres de cinématique.
Les nouveaux vecteurs mesurés sont consignés dans le procès-verbal de mesure (fichier de données).

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

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 : L'orientation d'axe rotatif est également calculée lors de la mesure de la cinématique.
Si l'écart est négligeable et que seule la plage de tolérance est trop petite, cela peut être modifié dans $SN_CORR_TRAFO_DIR_MAX.
Un écart de l'orientation d'axe rotatif peu également avoir une cause mécanique.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Si l'écart est très important, cela peut être dû à un petit circuit de mesure.
Pour un plateau tournant, la sphère de calibrage ne doit pas être trop proche du centre de rotation.
Pour une cinématique de tête, le circuit de mesure peut être agrandi en approchant le 2e axe rotatif lors de la mesure du premier.

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

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 :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

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.

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

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 :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

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.

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

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[72] à _OVR[74] ou la valeur dans la SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Réaction : Visualisation de l'alarme.

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

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

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

Réaction : Visualisation de l'alarme.

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

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

62377 [Canal %1 :] Bloc %2: Tolérance dimensionnelle %4 dépassée

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.

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 :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

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 :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

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 :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

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 :

Réaction : Visualisation de l'alarme.

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.

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'acquittement 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 réussi 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, acquitter 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'entraîneemnt 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'odre 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 séqunce ayant conduit à l'alarme.
4. Ouvrit 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. Ouvrit 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

120409 Adaptation à SINUMERIK requise dans au moins un groupe d'entraînement !

Description : Une adaptation à SINUMERIK est requise dans au moins un groupe d'entraînement.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Une adaptation à SINUMERIK doit être effectuée pour au moins un groupe d'entraînement. Pour cela, un Reset (PO) est requis, puis la boîte de dialogue "Adaptation à SINUMERIK" qui suit doit être acquittée avec "OK".

L'adaptation peut également effectuée manuellement dans le groupe d'entraînement concerné par la séquence de paramètres P0009 = 30 et P0976 = 502. Enregistrer ensuite les paramètres du groupe d'entraînement.

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 (%2<AST>)**

Description : L'optimisation automatique de l'axe a échoué.
S'assurer que:
1. Le canal est à l'état RESET.
2. L'axe peut être déplacé en mode JOG.
3. Les appels d'optimisation de l'axe dans le programme pièce ne sont ni erronés, ni 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 (%2<AST>)**

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

150006 Ajust. auto asservissement a échoué. Raison : %1 (%2<AST>)

Description : Une erreur est survenue lors d'une mesure pendant l'optimisation automatique de l'axe.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : 1 : Désactiver la fonction REF/TEACH/SINGLE BLOCK.

2 : Actionner le bouton "Libération de l'avance".

3 : Augmenter l'avance de l'axe.

4 : Actionner le bouton "Libération de la broche".

5 : Référencer l'axe.

6 : Arrêter d'abord les autres mesures. Vérifier le paramètre p4701 de la CU. Quitter le cas échéant tous les Operates externes qui accèdent à la commande.

7 : Arrêter d'abord la fonction Trace (entraînement). Vérifier le paramètre p4700 de la CU. Quitter le cas échéant tous les Operates externes qui accèdent à la commande.

8 : Vérifier la libération du signal MARCHE/ARRÊT1 dans le diagnostic d'axe et l'activer le cas échéant dans les paramètres d'entraînement (paramètre p840).

9 : Vérifier la libération du signal MARCHE/ARRÊT1 de l'alimentation et l'activer le cas échéant dans les paramètres d'alimentation (paramètre p840).

Après l'élimination de l'erreur, 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'évènements 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'évènements 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 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 disparait 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 'NC Extend' est plein

Description : L'alarme signale que le lecteur 'NC Extend' est plein.
Supprimer les programmes inutilisés sur le lecteur.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Cette alarme disparait 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 le 'Lecteur local' / 'NC Extend', voir le PM d'affichage HMI_MEM_LIMIT_USER
Description :	L'alarme signale que la mémoire utilisateur paramétrée via le PM d'affichage HMI_MEM_LIMIT_USER est pleine. Veuillez supprimer les données dont vous n'avez plus besoin sur le lecteur local / NC Extend.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Cette alarme disparait automatiquement dès qu'il y a suffisamment de place sur la carte CF
Poursuite du programme :	Interne

150404	Dépassement de la mémoire constructeur disponible, 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 disparait automatiquement dès qu'il y a suffisamment de place sur la carte CF
Poursuite du programme :	Interne

150405	La carte SD est presque pleine
Description :	L'alarme signale que la carte SD est presque pleine. Merci de supprimer les programmes inutilisés sur le lecteur ou les données sur la carte SD.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Cette alarme disparait automatiquement dès qu'il y a suffisamment de place sur la carte CF
Poursuite du programme :	Interne

150406	La mémoire disponible pour les données utilisateur et constructeur (6 Go) est pleine
Description :	L'alarme signale que la zone pour les données utilisateur et constructeur est pleine. Merci de supprimer les programmes inutilisés sur les lecteurs.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Cette alarme disparait automatiquement dès qu'il y a suffisamment de place sur la carte CF
Poursuite du programme :	Interne

150407	Le répertoire /install dépasse la taille autorisée. Procéder à un nettoyage.
Description :	L'alarme signale que le répertoire install est saturé. Supprimer à l'aide d'outils externes les données inutilisées et redémarrer l'IHM
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	L'alarme ne disparaît qu'au redémarrage suivant de l'IHM, lorsque la cause est éliminée.
Poursuite du programme :	Interne

150408	La mémoire disponible 'oem' et/ou 'individual' pour le constructeur est pleine
Description :	L'alarme signale que le lecteur constructeur 'oem' et/ou 'individual' est plein. Supprimer les fichiers inutilisés sur le lecteur.
Réaction :	Visualisation de l'alarme.
Remède :	Cette alarme disparait 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

150411 Des textes ont été modifiés dans le projet AP!%nAu besoin ils doivent être importés et l'IHM doit être redémarrée.

Description : Le chargement de nouveaux textes dans l'AP nécessite un redémarrage de l'IHM.
Si des textes ont été modifiés dans le projet AP, ils doivent être importés et l'IHM doit être redémarrée si ces textes y sont utilisés, p. ex. des textes d'alarme.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : L'alarme disparaît après le redémarrage de l'IHM.

Poursuite du programme : Interne

150412 Aucune information disponible sur l'enregistrement SIEMENS.

Description : La vérification de l'enregistrement de la machine est activée mais a échoué.
La machine n'est pas enregistrée auprès de SIEMENS.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : L'alarme disparaît lorsque la machine est enregistrée auprès de Siemens. L'enregistrement peut être effectué dans le groupe fonctionnel "Diagnostic" de l'écran de commande "Version" au moyen de la touche logicielle "Enregistrer machine". Scanner le code QR dans l'écran de commande "Enregistrer machine". Ce code mène, par un lien, à la page d'enregistrement officielle de SIEMENS. Entrer les informations nécessaires sur la page d'enregistrement pour obtenir le code d'enregistrement à 12 chiffres. Ce code d'enregistrement à 12 chiffres doit ensuite être entré dans l'écran de commande "Enregistrer machine". S'assurer que la carte CF enregistrée est également insérée dans la NCU enregistrée.

Poursuite du programme : Interne

150413 La création de l'archive de sauvegarde des données a échoué, prochaine tentative demain à %1 %n%2.

Paramètres : %1 = Date/heure de la prochaine sauvegarde des données
%2 = cause du défaut

Description : La création d'archives de sauvegarde automatique des données est activée. En raison d'erreurs, aucune archive de sauvegarde des données n'a toutefois pu être créée.
Une nouvelle tentative aura lieu au bout de 24 heures

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : L'alarme explique la cause de l'erreur et sa correction.
Elle disparaît à la prochaine sauvegarde réussie des données.

Poursuite du programme : Interne

150414 La création de l'archive de sauvegarde automatique des données démarre dans %1 minutes.

Paramètres : %1 = Nombre de minutes

Description : La création d'archives de sauvegarde automatique des données est activée et l'indication a lieu au début de la sauvegarde des données.
Les indications apparaissent à intervalles de deux minutes à partir de 10 minutes avant le début.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : L'alarme disparaît lorsque le système commence la sauvegarde des données.

Poursuite du programme : Interne

150420 Veuillez activer les données de connexion pour le partage Windows et répartir les lecteurs

Description : Cette alarme signale que les données de connexion pour les unités EES n'existent pas.
Veuillez activer le partage Windows sous Mise en service / HMI / Unité log. et répartir les lecteurs.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Cette alarme disparaît automatiquement dès que les données de connexion pour le partage Windows sont activées et que les lecteurs sont répartis.

Poursuite du programme : Interne

150421 La configuration des lecteurs est répartie sur la NCU %1 est activée

Paramètres : %1 = Nom de la NCU sur laquelle la configuration des lecteurs a lieu.

Description : L'alarme signale que la répartition est en cours.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Cette alarme disparaît automatiquement dès que les lecteurs ont été activés sur la NCU.

Poursuite du programme : Interne

150422 Erreur lors de la configuration des lecteurs sur la NCU %1 concernant les lecteurs %2

Paramètres : %1 = Nom de la NCU sur laquelle l'erreur est survenue.
%2 = Liste des lecteurs avec lesquels une erreur est survenue.

Description : L'alarme signale qu'une erreur est survenue lors de l'activation des lecteurs sur la NCU.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Cette alarme disparaît automatiquement dès que les lecteurs ont été activés avec succès sur la NCU.

Poursuite du programme : Interne

150423 Impossible de répartir la configuration des lecteurs sur la NCU %1 car des programmes sont en cours d'exécution

Paramètres : %1 = Nom de la NCU sur laquelle les programmes sont en cours d'exécution.

Description : L'alarme signale que certains canaux de la NCU ne se trouvent pas à l'état RESET.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Cette alarme disparaît automatiquement dès que les lecteurs de la NCU ont été activés avec succès.

Poursuite du programme : Interne

150424 La configuration des lecteurs a été modifiée et doit être répartie de nouveau.

Description : Cette alarme signale que les contenus du/des fichier(s) logdrive.ini ont été modifiés et ne sont plus concordants avec la NCU.
Veuillez répartir les lecteurs sous Mise en service / HMI / Unité log.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Cette alarme disparaît automatiquement dès que les lecteurs ont été répartis.

Poursuite du programme : Interne

150425 Erreur lors de l'accès à la NCU %1. Veuillez vérifier la NCU et répartir à nouveau les lecteurs.

Description : Cette alarme signale qu'une erreur est survenue lors de l'accès à la NCU.
Veuillez vérifier la NCU et répartir à nouveau les lecteurs sous Mise en service / HMI / Unité log.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Cette alarme disparaît automatiquement dès que les lecteurs ont été répartis.

Poursuite du programme : Interne

Alarmes SINAMICS

7

Tous les objets: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

201000 <Emplacement>Erreur logicielle interne

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Module: %1, Ligne: %2

Réaction : ARRÊT2

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:
- Évaluer 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 (p. ex. carte mémoire).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter l'assistance technique.
- Remplacer la Control Unit.

201001 <Emplacement>Exception FloatingPoint

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 fonction technologique (p. ex. FBLOCKS, DCC, TEC).
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.
- Vérifier la configuration et les signaux des diagrammes TEC.
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter l'assistance technique.

201002 <Emplacement>Erreur logicielle interne

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 l'assistance technique.

201003 <Emplacement>Retard d'acquittement pendant l'accès mémoire

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 l'assistance technique.

201004 <Emplacement>Erreur logicielle interne

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 l'assistance technique.
Voir aussi : r9999 (Erreur logicielle interne Diagnostic additionnel)

201005 <Emplacement>Échec download du firmware sur composant DRIVE-CLiQ

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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 la somme 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 exemple 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 (somme 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 (somme 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

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 Control Unit.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de composant du composant DRIVE-CLiQ.

Remède: Mise à jour du firmware via un outil 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Un nouveau POWER ON d'un composant DRIVE-CLiQ est nécessaire (p. 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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 est supprimée automatiquement lorsque la température redevient inférieure à la valeur limite.

201010 <Emplacement>Type entraînement inconnu

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 l'assistance technique.

201011 <Emplacement>Download annulé

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 (p. ex. rupture de fil, câble débranché).
3 : Le download du projet a été arrêté prématurément par l'outil de mise en service.
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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (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

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

Valeur de signalisation : %1

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).

201014 <Emplacement>Topologie : Composants DRIVE-CLiQ Propriété modifiée

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Les propriétés des composants DRIVE-CLiQ ont été fondamentalement modifiées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Numéro de composant.

Remède: - Vérifier les composants DRIVE-CLiQ et les remplacer le cas échéant.
- Exécuter un démarrage à chaud (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

201015 <Emplacement>Erreur logicielle interne

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 l'assistance technique.

201016 <Emplacement>Firmware modifié

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 : Somme de contrôle d'un fichier incorrecte
1 : Fichier manque
2 : Fichier de trop
3 : Version incorrecte du firmware.
4 : Somme de contrôle du fichier de sauvegarde incorrecte

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 (Fichier firmware défectueux), r9926 (Vérification du Firmware État)

201017 <Emplacement>Listes de composants modifiées

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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) :
xyz 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 : La somme de contrôle du fichier est incorrecte.
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
z = 9 : Fichier CFG_BRK.ACX
z = 10 : Fichier THERMMOTMOD.ACX
z = 11 : Fichier MAPPING.ACX
z = 12 : Fichier LOADGEAR.ACX
z = 13 : Fichier MOTRSM.ACX

Remède: Rétablir l'état à la livraison pour le fichier concerné sur la carte mémoire.

201020 <Emplacement>Disque RAM échec de l'écriture

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 l'assistance technique.

201030 <Emplacement>Perte de signe de vie en maîtrise de commande

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2, NEANT)
Servo: ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, 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.
Avec l'outil 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 ARRÊT à DISTANCE

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2, NEANT)
Servo: ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Lorsque le mode "ARRÊT 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 (Objet entraînement Sauvegarder les paramètres)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

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 (Système d'unités Paramètres du schéma équivalent moteur), p0505 (Système d'unités Sélection)

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.

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

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.

201035 <Emplacement>ACX : fichiers de sauvegarde de paramètres corrompus

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 (Objet entraînement Sauvegarder les paramètres), p0977 (Sauvegarder tous les paramètres)

Remède: - Effectuer à nouveau le download du projet avec l'outil 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT2)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)
Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Lors du chargement du paramétrage de l'équipement, un fichier de sauvegarde de paramètres PSxxxyyy.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 PSxxxyyy.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 logicel de mise en service, effectuer de nouveau un download du 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: Échec du chargement du fichier de sauvegarde de paramètres

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT2)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)
Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une erreur s'est produite lors du chargement de fichiers PSxxxyyy.ACX ou PTxxxyyy.ACX à partir de la mémoire volatile.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Octet 1 : yyy dans le nom de fichier PSxxxyyy.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 : Échec 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 l'outil de mise en service, effectuer de nouveau un download du projet. Puis, mémoriser le paramétrage à l'aide de la fonction "Copier RAM vers ROM" ou via p0977 = 1. afin d'effectuer une écriture complète des fichiers de paramètres dans la mémoire non volatile.
- Remplacer la carte mémoire ou la Control Unit.
Concernant octet 2 = 255 :
- Corriger le type d'objet entraînement (voir p0107).

201039 <Emplacement>ACX: Échec de l'écriture du fichier de sauvegarde de paramètres

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT2)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)
Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: L'écriture d'au moins un fichier de sauvegarde de paramètres PSxxxyyy.*** dans la mémoire non volatile a échoué.
- Au moins un fichier de sauvegarde de paramètres PSxxxyyy.*** 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 PSxxxyyy.***

a = 000 --> fichier de sauvegarde de cohérence

a = 001 ... 062 --> numéro d'objet entraînement

a = 070 --> FEPROM.BIN

a = 080 --> DEL4BOOT.TXT

a = 099 --> fichier de sauvegarde de paramètres PROFIBUS

b = xxx dans le nom de fichier PSxxxyyy.***

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 (PSxxxyyy.***, CAxxxyyy.***, CCxxxyyy.***) 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 Control Unit.

201040 <Emplacement>Sauvegarde des paramètres et POWER ON obligatoires

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : POWER ON

Cause: Un paramètre 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : paramètre : %1, indice : %2, cause du défaut : %3

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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 erronée). Les limites de paramètres peuvent éventuellement dépendre d'autres paramètres.

La cause détaillée du défaut peut être déterminée à l'aide de la valeur de défaut.

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: - Corriger le paramétrage dans l'outil de mise en service et exécuter de nouveau un download du projet.
- Renseigner 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)
Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une erreur grave a été détectée lors du download du 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 génération 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 génération d'un objet entraînement (partie globale).
12 : Erreur lors de la génération 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 (p. ex.: CAN pour Control Unit 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.
23 : Download impossible avec protection de savoir-faire activée.
24 : Download impossible pendant l'exécution d'un démarrage partiel après l'enfichage d'un composant.
25 : La configuration est incomplète. La protection de savoir-faire n'est pas activée ou ne l'est qu'en partie.
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 (p. ex., corriger un paramètre mal réglé).
- Effectuer un calcul automatique des paramètres de régulation (p0340). Régler ensuite p0010 = 0.
- Démarrer à partir de fichiers sauvegardés auparavant (mise hors/sous tension ou p0976).
- Avant un nouveau download, rétablir le réglage d'usine si la protection de savoir-faire n'a pas été activée sur tous les objets entraînement.

201044 <Emplacement>CU: Données de description incorrectes

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Control Unit.

201045 <Emplacement>CU: Données de configuration non valides

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Une erreur a été détectée lors de l'évaluation des fichiers de paramètres PSxxxyyy.ACX, PTxxxyyy.ACX, CAxxxyyy.ACX ou CCxxxyyy.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.
- Rétablir le réglage d'usine (p0976 = 1) et charger à nouveau le projet dans le variateur.
- Mémoriser ensuite le paramétrage dans STARTER à l'aide de la fonction "Copier la RAM vers la ROM" ou à l'aide de p0977 = 1 afin d'écraser les fichiers de paramètres incorrects dans la mémoire non volatile et de supprimer cette alarme.
Voir aussi : r9406 (Fichier SP Numéro de paramètre Paramètre non repris), r9407 (Fichier SP Numéro d'indice Paramètre non repris), r9408 (Fichier SP Code d'erreur Paramètre non repris)

201049 <Emplacement>CU: Écriture dans le fichier impossible

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 l'attribut "protégé en écriture" est défini pour les fichiers se trouvant dans la mémoire non volatile sous .../USER/SINAMICS/DATA/...
Enlever le cas échéant l'attribut et répéter l'opération d'enregistrement (p. ex. régler p0977 = 1).

201050 <Emplacement>Carte mémoire et appareil incompatibles

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: La carte mémoire et le type d'appareil ne sont pas compatibles (p. ex. : une carte mémoire pour SINAMICS S est enfichée dans SINAMICS G).

Remède: - Enficher la carte mémoire compatible.
- Utiliser la Control Unit ou la partie puissance compatible.

201054 <Emplacement>CU: Dépassement de la limite système

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1
Réaction : ARRÊT2
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)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Valeur de signalisation : %1
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 l'assistance technique.

201056 <Emplacement>CU: Erreur interne (temps de cycle du groupe de paramètres déjà utilisé différemment)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Valeur de signalisation : %1
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 l'assistance technique.

201057 <Emplacement>CU: Erreur interne (type DRIVE-CLiQ pour esclave différent)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Valeur de signalisation : %1
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 l'assistance technique.

201058 <Emplacement>CU: Erreur interne (esclave absent dans la topologie)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Valeur de signalisation : %1
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 l'assistance technique.

201059 <Emplacement>CU: Erreur interne (port inexistant)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Valeur de signalisation : %1
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 l'assistance technique.

201060 <Emplacement>CU: Erreur interne (groupe de paramètres inexistant)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

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 l'assistance technique.

201061 <Emplacement>CU: Erreur interne (application inconnue)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

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 l'assistance technique.

201063 <Emplacement>CU: Erreur interne (PDM)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

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 l'assistance technique.

201064 <Emplacement>CU: Erreur interne (CRC)

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Une erreur de somme de contrôle (erreur CRC) s'est produite 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 l'assistance technique.

201068 <Emplacement>CU: Débordement mémoire de données

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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

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

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Control Unit est déclenché selon l'option de commande.
Prudence :
La Control Unit 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 est supprimé automatiquement après l'achèvement du processus de mise à niveau.

201072 <Emplacement>Carte mémoire restaurée à partir de la copie de sauvegarde

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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).

201082 <Emplacement>Erreur de paramètre lors du démarrage à partir de la sauvegarde des données

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : paramètre : %1, indice : %2, cause du défaut : %3

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Des erreurs ont été détectées dans le paramétrage (p. ex. valeur de paramètre incorrecte). Les limites de paramètres peuvent éventuellement dépendre d'autres paramètres.

La cause détaillée du défaut peut être déterminée à l'aide de la valeur de défaut.

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: - Corriger le paramétrage dans l'outil de mise en service et exécuter de nouveau un download du projet.
- Renseigner la valeur correcte dans les paramètres spécifiés.
- Déterminer le paramètre qui restreint les limites du paramètre indiqué.

201097 <Emplacement>Le serveur NTP n'est pas joignable

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le serveur NTP réglé (p3105[0...3]) n'est pas joignable. Aucune synchronisation de l'heure ne peut être effectuée.
Remarque :
NTP : Network Time Protocol

Remède: Régler correctement l'adresse IP du serveur NTP et vérifier la connexion au serveur NTP.

201099 <Emplacement>Synchronisation UTC Tolérance dépassée

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La tolérance paramétrée (p3109) pour la synchronisation UTC a été dépassée.
Remarque :
UTC : Universal Time Coordinated
Voir aussi : p3109 (Synchronisation UTC Tolérance)

Remède: Sélectionner un intervalle de synchronisation plus court afin que l'écart entre l'horloge mère et le système d'entraînement reste à l'intérieur de la tolérance.
Remarque :
L'écart de synchronisation est affiché dans r3107.
Voir aussi : r3107 (UTC Temps de synchronisation en dehors de la tolérance)

201100 <Emplacement>CU: Carte mémoire déconnectée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La carte mémoire (mémoire non volatile) a été déconnectée en service.
Important :
La carte mémoire ne doit pas être connectée ou déconnectée sous tension.

Remède:
- Mettre hors tension le système de variateur.
- Enficher à nouveau la carte mémoire déconnectée et compatible avec le système.
- Remettre sous tension le système de variateur.

201105 <Emplacement>CU: Mémoire insuffisante

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1

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, de Technology Extensions, 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, de Technology Extensions, de blocs, etc.).
- Utiliser d'autre Control Unit.

201106 <Emplacement>CU: Mémoire insuffisante

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: L'espace mémoire disponible est insuffisant.

Remède: Non nécessaire.

201107 <Emplacement>CU: Échec d'enregistrement sur la carte mémoire

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 Control Unit.

201110 <Emplacement>CU: Plusieurs SINAMICS G sur une Control Unit

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT
Cause: La Control Unit 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

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
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

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
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 (p. 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>Échec Initialisation Bornes

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)
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 l'assistance technique.
- Remplacer la Control Unit.

201122 <Emplacement>Fréquence sur entrée détecteur trop élevée

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

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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

Objet entraînement : CU_NX_828, CU_NX_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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)
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

Objet entraînement : SERVO_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : type d'objet entraînement : %1, nombre autorisé : %2, nombre actuel : %3

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : catégorie d'objet entraînement : %1, nombre autorisé : %2, nombre actuel : %3

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 les fonctions technologiques (p. ex. DCC)
999 :
trop de tranches de temps sont utilisées par le système de base Il 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 l'assistance technique.

201205 <Emplacement>CU: Dépassement tranche de temps

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 <

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 (Périodes d'échantillonnage Réglage par défaut p0115)

201222 <Emplacement>CU: Temps de cycle de base trop court (absence de temps de calcul pour la communication)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

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 l'assistance technique.

201223 <Emplacement>CU: Période d'échantillonnage incohérent

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 (p. 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 (p. 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Une incohérence entre les fréquences de découpage a été détectée suit 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 (Fréquence de découpage minimale Sélection)

201250 <Emplacement>CU: EEPROM CU Erreur de lecture des données en lecture seule

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT2)

Acquittement : POWER ON

Cause: Erreur lors de la lecture des données en lecture seule de l'EEPROM sur la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
- Remplacer la Control Unit.

201251 <Emplacement>CU: EEPROM CU Erreur de lecture de données en lecture/écriture

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Erreur lors de la lecture des données en lecture/écriture de l'EEPROM sur la Control Unit.
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 (mise hors/sous tension).
- Remplacer la Control Unit.
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 Control Unit.

201255 <Emplacement>CU: Carte optionnelle EEPROM Erreur de lecture des données en lecture seule

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT2)

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 (mise hors/sous tension).
- Remplacer la Control Unit.

201256 <Emplacement>CU: Carte optionnelle EEPROM Erreur de lecture des données en lecture/écriture

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Erreur lors de la lecture des données en lecture/écriture de l'EEPROM sur la carte optionnelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
- Remplacer la Control Unit.

201260 <Emplacement>Log non autorisé

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT1
Servo: ARRÊT3
Hla: ARRÊT3

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2
Servo: ARRÊT3
Hla: ARRÊT3

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/<DOType>/DESC0000
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 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une des fonctions demandées 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, r0459).
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).
214 : La partie puissance ne prend pas en charge l'évaluation de température via PT1000 (r0193).
215 : Le Terminal Module ne prend pas en charge l'évaluation de température via PT1000.
216 : le Voltage Sensing Module (VSM) ne prend pas en charge le fonctionnement avec une sonde thermométrique PT1000.

Remède: Mettre à niveau le firmware du composant DRIVE-CLiQ concerné.
Valeur de défaut = 205, 214, 215 :
- Vérifier le paramètre p0600 ou p0601 et l'adapter éventuellement.
Valeur de défaut = 207 :
- Remplacer la partie puissance ou augmenter le cas échéant la tension de raccordement de l'appareil (p0210).
Valeur de défaut = 208 :
- Vérifier et réinitialiser le cas échéant le paramètre p0430.23.
Valeur de défaut = 216 :
- Vérifier le réglage du type de sonde (p3665).
- Utiliser un Voltage Sensing Module qui prend en charge le fonctionnement avec PT1000 (MLFB ...-xxx1).

201304 <Emplacement>Version du firmware du composant DRIVE-CLiQ non à jour

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 outil de mise en service).

201305 <Emplacement>Topologie: Numéro de composant absent

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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, p0186, p0187, p0188, p0189

Remède: - Renseigner le numéro de composant manquant.
- Éventuellement, supprimer composant et relancer la mise en service.
Voir aussi : p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189

201306 <Emplacement>Mise à jour du firmware sur composant DRIVE-CLiQ en cours

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 est supprimée automatiquement une fois la mise à jour du firmware terminée.

201314 <Emplacement>Topologie: Le composant ne doit pas exister

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).
Voir aussi : p0105, p0125, p0145, p0155, p0165

201317 <Emplacement>Composant désactivé existe de nouveau

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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 est automatiquement supprimée en effectuant les manœuvres suivantes :

- Activer le composant concerné (p0125 = 1, p0145 = 1, p0155 = 1, p0165 = 1).
- Redébrancher le composant concerné.

Voir aussi : p0125 (Activer/désactiver Composant de partie puissance), p0145, p0155, p0165 (Activer/désactiver le Filter Module)

201318 <Emplacement>FCOM: Présence de connexions déconnectées

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 modifiés (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

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

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 processus 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 processus 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 processus 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1
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 processus 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

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
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 processus 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

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : numéro de composant : %1
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT
Cause: Le composant configuré dans l'un des paramètres (p. ex. p0121, p0131, ...) ne figure pas dans la topologie prescrite.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
numéro du composant qui ne figure pas dans la topologie prescrite.
Remède: Établir la cohérence entre la topologie et la configuration DO.

201330 <Emplacement>Topologie: Mise en service rapide impossible

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, information complémentaire : %2, numéro de composant provisoire : %3
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 Control Unit 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 Control Unit.
- 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 d'article (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 (p. ex. SIMOTION D445) et composant SINUMERIK (p. ex. NX15).
- bb = 04 hex = 4 déc : Commande SINUMERIK (p. ex. SINUMERIK 730.net) et composant SIMOTION (p. ex. CX32).
- cccc : non utilisé.
aa = 08 hex = 8 déc :
Le moteur n'est pas complètement raccordé.
- bb : non utilisé.
- cccc : non utilisé.
Remarque :
Le type et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.

Voir aussi : p0097 (Sélection Objets entraînement Type), r0098 (Topologie réelle des équipements), p0099 (Topologie prescrite des équipements)

Remède: - Adapter à la topologie réelle aux spécifications autorisées.

- Exécuter la mise en service via le 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 (Single Motor Module : DRIVE-CLiQ au X202, Double Motor Module : 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 d'article par une mise en service à l'aide du logiciel de mise en service.

Voir aussi : p0097 (Sélection Objets entraînement Type), r0098 (Topologie réelle des équipements), p0099 (Topologie prescrite des équipements)

201331 <Emplacement>Topologie: au moins un composant attribué à aucun objet entraînement

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant ou numéro de connexion : %1, cause du défaut : %2

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Il y a trop de composants DRIVE-CLiQ sur une ligne de la Control Unit 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 des Sensor Modules et n'utiliser qu'un Sensor Module autorisé (p. ex. SMC20, c.-à-d. que le numéro d'article 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.
- Avec le BSR Motor Module : lorsque les Safety Extended Functions sont débloquées et que 6 axes sont utilisés sur la ligne DRIVE-CLiQ, le cycle d'acquisition de mesure doit être réglé comme suit : p9511 >= 8 * période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]).
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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation :	-
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

Objet entraînement :	Tous les objets
Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1, numéro de composant : %2
Réaction :	ARRÊT2
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

Objet entraînement :	Tous les objets
Valeur de signalisation :	%1
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 de l'automatisme interne à l'appareil 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 Control Unit 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'appareil 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 à l'appareil 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, numéro de composant : %2, numéro de connexion : %3

Réaction : NEANT (ARRÊT2)

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, numéro de connexion : %2

Réaction : NEANT (ARRÊT2)

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.
Cela est autorisé uniquement lorsque la Technology Extension OALINK est déjà installée et mise en service en ligne 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: De façon générale :
- Supprimer la connexion à la deuxième Control Unit et redémarrer.
- Pour le composant DRIVE-CLiQ Extension S120M, inverser le câble hybride (IN/OUT).
En cas d'utilisation de l'application OALINK :
- Supprimer la connexion DRIVE-CLiQ, redémarrer les systèmes.
- Installer et activer OALINK sur les deux Control Units
- Vérifier la configuration des connecteurs DRIVE-CLiQ dans OALINK.

201358 <Emplacement>Topologie: Absence de terminaison de ligne

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : CU numéro de connexion : %1, numéro de composant : %2, numéro de connexion : %3

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 d'alarme (r2124, 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, numéro de composant provisoire : %2

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 Control Unit. 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 détectés sur une ligne spécifique.
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 Control Unit.
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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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) via X200, un Double Motor Module (DMM) via X200, un Terminal Module 54F (TM54F) via X500 ou un DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) via X500 peut être raccordé au connecteur DRIVE-CLiQ X101 de la NCU.

3 : Seul un Terminal Module 54F (TM54F) via X500, un DRIVE-CLiQ Hub Module (Hub) via X500 ou un NX15 via X100 peut être raccordé 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 : Seuls des Sensor Modules SMC / SME et des capteurs DRIVE-CLiQ peuvent être raccordés au connecteur DRIVE-CLiQ X205 (si 3 axes, X204 absent).

6 : Dans le cas d'un Single Motor Module en tant que premier axe d'extension, seul un autre Single Motor Module via X200, un Terminal Module 54F (TM54F) via X500 ou un DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) via X500 peut être raccordé au connecteur DRIVE-CLiQ X201 de ce composant.

7 : Seuls des Sensor Modules ou des capteurs DRIVE-CLiQ peuvent être raccordés au connecteur DRIVE-CLiQ X202 respectif des Single Motor Modules éventuellement présents.

8 : Dans le cas d'un deuxième Single Motor Module ou d'un Double Motor Module, seul un Terminal Module 54F (TM54F) ou un DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) peut être raccordé au connecteur X201 via X500.

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. Un Hub Module présent doit dans ce cas n'être raccordé nulle part ailleurs.

11 : Dans le cas d'un DRIVE-CLiQ Hub Module, seuls des Sensor Modules (SMC, SME) et des capteurs DRIVE-CLiQ 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.

14 : Un Terminal Module 54F (TM54F) maximum est autorisé.

15 : Un DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) maximum est autorisé.

16 : Le connecteur DRIVE-CLiQ X100 du NX15 doit être relié à la NCU via X102.

17 : Le S120 Combi doit uniquement être relié au connecteur X101 du NX15 via le connecteur DRIVE-CLiQ X200.

18 : Seul un Single Motor Module (SMM) via X200, un Double Motor Module (DMM) via X200, un Terminal Module 54F (TM54F) via X500 ou un DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) via X500 peut être raccordé au connecteur DRIVE-CLiQ X102 du NX15.

19 : Rien ne doit être raccordé au connecteur DRIVE-CLiQ X103 du NX15.

Remède: Analyser la valeur d'alarme et respecter la règle topologique correspondante.

201375 <Emplacement>Topologie: Double connexion entre deux composants

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Composant : %1, %2, connexion : %3

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201380 <Emplacement>Topologie: Topologie réelle EEPROM incorrecte

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant provisoire : %1

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 = Réservé
aaaa = Numéro de composant provisoire du composant défectueux.

Remède: Lire la valeur de défaut et supprimer le composant défectueux.

201381 <Emplacement>Topologie : Line Module incorrectement raccordé

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Lors de la comparaison de topologie, une erreur de raccordement du Line 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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201381 <Emplacement>Topologie: Enfichage incorrect de la partie puissance

Objet entraînement : CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201381 <Emplacement>Topologie : Motor Module incorrectement raccordé

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Lors de la comparaison de topologie, une erreur de raccordement du Motor 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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201382 <Emplacement>Topologie: Enfichage incorrect du Sensor Module

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201383 <Emplacement>Topologie: Enfichage incorrect du Terminal Module

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201384 <Emplacement>Topologie: Enfichage incorrect du DRIVE-CLiQ Hub Module

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201385 <Emplacement>Topologie: Enfichage incorrect de la Controller Extension

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201386 <Emplacement>Topologie: Enfichage incorrect du composant DRIVE-CLiQ

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201389 <Emplacement>Topologie: Enfichage incorrect du moteur avec DRIVE-CLiQ

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201416 <Emplacement>Topologie: Enfichage d'un composant supplémentaire

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201420 <Emplacement>Topologie: Composant différent

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Composant : %1, prescrite : %2, réelle : %3, différence : %4

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 d'article différent.

dd = 03 hex = 3 déc :

Constructeur différent.

dd = 04 hex = 4 déc :

Pour un esclave multi-composant, un sous-composant incorrect (indice) est connecté (p. ex. Double Motor Module X201 au lieu de X200) ou seule une partie d'un esclave multi-composant est réglée 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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201425 <Emplacement>Topologie: Numéro de série différent

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : composant : %1, %2, différences : %3

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 = Réservé
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.
- Charger 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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).
Voir aussi : p9904 (Comparaison de topologie Acquitter les différences), p9905 (Spécialisation des équipements), p9906 (Comparaison topologie tous les composants Niveau de comparaison), p9907 (Comparaison de topologie Numéro de composant), p9908 (Comparaison de topologie d'un composant Niveau de comparaison)

201428 <Emplacement>Topologie: Utilisation d'une connexion incorrecte

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Composant : %1, %2, connexion (réelle) : %3, connexion (prescrite) : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).
Voir aussi : p9904 (Comparaison de topologie Acquitter les différences)

201451 <Emplacement>Topologie: Topologie prescrite non valide

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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) :
ccccbbaa 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 reliée

Objet entraînement : CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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) :
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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201481 <Emplacement>Topologie : Line Module non relié

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Lors de la comparaison de topologie, l'absence d'un Line 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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201481 <Emplacement>Topologie : Motor Module non relié

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Lors de la comparaison de topologie, l'absence d'un Motor 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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201482 <Emplacement>Topologie : Sensor Module non relié

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201483 <Emplacement>Topologie : Terminal Module non relié

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201484 <Emplacement>Topologie : DRIVE-CLiQ Hub Module non relié

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201485 <Emplacement>Topologie : Controller Extension non reliée

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201486 <Emplacement>Topologie : composant DRIVE-CLiQ non relié

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201487 <Emplacement>Topologie: Composant Option Slot non enfiché

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201489 <Emplacement>Topologie : moteur avec DRIVE-CLiQ non relié

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Composant : %1, sur %2, %3, connexion : %4

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" (p. ex. comparaison prescrite-réelle).

201507 <Emplacement>FCOM: Connexions présentes vers des objets inactifs

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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: Non nécessaire.
Cette alarme est supprimée automatiquement lorsqu'aucune connexion FCOM n'est saisie dans r9498[29] et r9499[29] (valeur = 0).
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

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : paramètre : %1
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

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : paramètre : %1
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

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1)
Servo: ARRÊT2
Hla: ARRÊT2
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 (p. 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : paramètre : %1

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 tension 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Pendant le processus de reconnexion (p. 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 (p. 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: Écriture de paramètre interdite car maîtrise de commande active

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

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 (Heures de fonctionnement actuelles du moteur), p0651 (Moteur Heures de fonctionnement Intervalle de maintenance)

Remède: Effectuer la maintenance et régler à nouveau l'intervalle entre deux interventions de maintenance (p0651).

201600 <Emplacement>SI P1 (CU): STOP A déclenché

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 (stop pour test) 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 : Demande d'arrêt 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 l'Hydraulic Module concerné.
Valeur de défaut = 9999 :
- Exécuter le diagnostic sur le 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 (stop pour test) 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 : Demande d'arrêt par le canal de surveillance 2.

1005 :

- STO actif malgré l'absence de sélection de STO et l'absence de STOP A interne.
- Sur un Power Module avec "STO via les bornes du Power Module" (STO_A/STO_B), ces bornes sont actives (commutateur DIP sur "ON"). Cependant, la fonction "STO via les bornes du Power Module" n'est pas débloquée (p9601.7 = p9801.7 = 0).

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 Motor 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 = 1005 :

- Désactiver les bornes STO_A/STO_B du Power Module (les deux commutateurs DIP sur "OFF") ou débloquer la fonction "STO via les bornes du Power Module".

Valeur de défaut = 9999 :

- Exécuter le diagnostic sur le 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

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

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 : Demande d'arrêt par l'autre canal de surveillance.

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 Commutation F-DI Durée d'incohérence (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 (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).

15 : SI PROFIsafe réaction sur défaillance de bus (p9612, p9812).

1000 : Temporisation de contrôle écoulée.

Sinon, pendant un intervalle d'environ 5 x p9650, les conditions suivantes ont été constatées :

- Des changements de signal sont survenus de façon continue à la borne STO du Hydraulic Module à des intervalles inférieurs ou égaux à la durée d'incohérence (p9650/p9850).

- STO a été sélectionné et désélectionné de façon continue via PROFIsafe/TM54F (également comme réaction consécutive) à des intervalles inférieurs ou égaux à la durée d'incohérence (p9650/p9850).

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 : État de sélection STO différent sur les deux canaux de surveillance.

2001 : Signalisation en retour de STO différente sur les deux canaux de surveillance.

2002 : État du temporisateur de retard SS1 différent sur les deux canaux de surveillance (état du temporisateur dans p9650/p9850).

2003 : État 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. Si "STOP B après défaillance de la communication PROFIsafe" (p9612) est paramétré, la transmission des Failsafe Values est temporisée.

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 Control Unit.

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 Control Unit.

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).
- Vérifier la durée d'incohérence 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 Control Unit.

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 Control Unit.
- Remplacer la Control Unit.

Valeur de défaut = 2000, 2001, 2002, 2003 :
- Vérifier la durée d'incohérence 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 l'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 l'assistance technique.
- Remplacer la Control Unit.

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.
- Évaluer 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 : Safe Stop 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

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 : Demande d'arrêt par l'autre canal de surveillance.

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 Commutation F-DI Durée d'incohérence (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 (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).

15 : SI PROFIsafe réaction sur défaillance de bus (p9612, p9812).

1000 : Temporisation de contrôle écoulée.

Sinon, pendant un intervalle d'environ 5 x p9650, les conditions suivantes ont été constatées :

- Des changements de signal sont survenus de façon continue à la borne EP du Motor Module à des intervalles inférieurs ou égaux à la durée d'incohérence (p9650/p9850).

- STO a été sélectionné et désélectionné de façon continue via PROFIsafe/TM54F (également comme réaction consécutive) à des intervalles inférieurs ou égaux à la durée d'incohérence (p9650/p9850).

- La suppression sûre des impulsions (r9723.9 - également comme réaction consécutive) a été sélectionnée et désélectionnée de façon continue à des intervalles inférieurs ou égaux à la durée d'incohérence (p9650/p9850).

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 : État de sélection STO différent sur les deux canaux de surveillance.

2001 : Signalisation en retour de coupure STO différente sur les deux canaux de surveillance. Cette valeur peut également survenir en tant que réaction à d'autres défauts.

2002 : État du temporisateur de retard SS1 différent sur les deux canaux de surveillance (état du temporisateur dans p9650/p9850).

2003 : État de la borne STO différent sur les deux canaux de surveillance.

2004 : État de sélection STO différent pour les Motor 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. Si "STOP B après défaillance de la communication PROFIsafe" (p9612) est paramétré, la transmission des Failsafe Values est temporisée.

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 Control Unit.

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 Control Unit.

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 la durée d'incohérence 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 Control Unit.

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 Control Unit.
- Remplacer la Control Unit.

Valeur de défaut = 2000, 2001, 2002, 2003, 2004, 2005:
- Vérifier la durée d'incohérence 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.
- Exécuter le diagnostic en présence d'autres défauts et éliminer la cause.

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 l'assistance technique.
- Remplacer la Control Unit.

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.
- 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.
- Évaluer 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 : Safe Stop 1 (Stop sûr 1)

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 Safety.
- 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 Safety.

Remède: Non nécessaire.
Remarque :
CU : Control Unit
SI : Safety Integrated
SS1 : Safe Stop 1 (Stop sûr 1)

201625 <Emplacement>SI P1 (CU): Signe de vie dans données Safety Integrated incorrect

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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.
- 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.
- Désélectionner les fonctions d'entraînement 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

STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple)

201630 <Emplacement>SI P1 (CU): Commande de frein défectueuse

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 (p. 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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).

Remède: Vérifier et corriger le paramétrage du frein à l'arrêt du moteur et de SBC.
Remarque :
SBC : Safe Brake Control (commande sûre de frein)
Voir aussi : p1215 (Frein à l'arrêt du moteur Configuration), p9602 (SI Déblocage commande sûre de freinage (CU)), p9802 (SI Déblocage commande sûre de freinage (Motor Module))

201632 <Emplacement>SI P1 (CU): Vanne d'arrêt Commande / signalisation en retour défaillante

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement s'exécutant sur la Control Unit (canal de surveillance 1) a détecté un défaut lors de la commande/signalisation en retour de la vanne d'arrêt et a déclenché un STOP A.
Causes possibles :
- Vanne d'arrêt non raccordée ou incorrectement raccordée (X272).
- Signalisation en retour de la vanne d'arrêt non raccordée ou incorrectement raccordée (X281/X282).
- Signalisation en retour de la vanne d'arrêt réglée de manière incorrecte (p9626/p9826).
- Vanne d'arrêt défectueuse.
- Hydraulic Module défectueux.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
10, 11 :
Erreur lors de l'opération "Ouverture de la vanne d'arrêt".
20 :
Erreur à l'état "Vanne d'arrêt ouverte".
30, 31 :
Erreur lors de l'opération "Fermeture de la vanne d'arrêt".
40 :
Erreur à l'état "Vanne d'arrêt fermée".
50, 80 :
Erreur dans la commande / signalisation en retour de la vanne d'arrêt ou défaut de communication entre la Control Unit et l'Hydraulic Module.

Remède:
- Contrôler le raccordement de la vanne d'arrêt (X272).
- Contrôler le raccordement des signalisations en retour de la vanne d'arrêt (X281, X282).
- Contrôler la configuration de la signalisation en retour de la vanne d'arrêt (p9626/p9826).
- Vérifier que le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM (p. ex. utilisation de câbles blindés et connexion du blindage).
- Remplacer la vanne d'arrêt le cas échéant.
- Remplacer le Hydraulic Module le cas échéant.

Voir aussi : p9626 (SI HLA Vanne d'arrêt Contacts de sign. retour Configuration (CU)), p9826 (SI HLA Vanne d'arrêt Contacts de sign. retour Configuration (MM))

201640 <Emplacement>SI P1 (CU): Remplacement de composant détecté et acquittement/ enregistrement requis

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : Cause de l'erreur : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: "Safety Integrated" a détecté un remplacement de composant.
Le fonctionnement sans erreur de l'entraînement concerné n'est plus possible.
Si des fonctions Safety Integrated sont activées, un essai 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 du capteur canal 1 a été détecté.
Bit 6 = 1 :
Le remplacement du capteur 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 (p. ex. entrée binecteur p2103).
Remarque :
Outre le défaut, les bits de diagnostic r9776.2 et r9776.3 sont mis à 1.
Voir aussi : p9702 (SI Confirmer remplacement de composant), r9776 (SI Diagnostic)

201640 <Emplacement>SI P1 (CU): Remplacement de composant détecté et acquittement/ enregistrement requis

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : Cause de l'erreur : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: "Safety Integrated" a détecté un remplacement de composant.
Le remplacement de composants provoque un changement de la "somme de contrôle globale" du "matériel relatif à Safety". Le fonctionnement sans erreur de l'entraînement concerné n'est plus possible.
Si des fonctions Safety Integrated sont activées, un essai 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 du capteur canal 1 a été détecté.
Bit 6 = 1 :
Le remplacement du capteur 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 (p. ex. entrée binecteur p2103).
Remarque :
Outre le défaut, les bits de diagnostic r9776.2 et r9776.3 sont mis à 1.
Voir aussi : p9702 (SI Confirmer remplacement de composant), r9776 (SI Diagnostic)

201641 <Emplacement>SI P1 (CU): Remplacement de composant détecté et enregistrement requis

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : Cause de l'erreur : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: "Safety Integrated" a détecté un remplacement de composant.
Aucune autre réaction au défaut n'est déclenchée et le fonctionnement de l'entraînement concerné n'est par conséquent pas restreint.
Si des fonctions Safety Integrated sont activées, un essai 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 du capteur canal 1 a été détecté.
Bit 6 = 1 :
Le remplacement du capteur canal 2 a été détecté.

Remède: - Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1 ou p0971 = 1 ou "Copier RAM vers ROM").
- Acquitter le défaut (p. ex. entrée binecteur p2103).
Voir aussi : r9776 (SI Diagnostic)

201641 <Emplacement>SI P1 (CU): Remplacement de composant détecté et enregistrement requis

Objet entraînement : TM54F_MA

Valeur de signalisation : -

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 (p. ex. entrée binecteur p2103).
Voir aussi : r9776 (SI Diagnostic)

201641 <Emplacement>SI P1 (CU): Remplacement de composant détecté et enregistrement requis

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : Cause de l'erreur : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: "Safety Integrated" a détecté un remplacement de composant.
Le remplacement de composants ne provoque aucun changement de la "somme de contrôle globale" pour le "matériel relatif à Safety". Aucune autre réaction au défaut n'est déclenchée et le fonctionnement de l'entraînement concerné n'est par conséquent pas restreint.
Si des fonctions Safety Integrated sont activées, un essai 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 du capteur canal 1 a été détecté.
Bit 6 = 1 :
Le remplacement du capteur canal 2 a été détecté.

Remède: - Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1 ou p0971 = 1 ou "Copier RAM vers ROM").
- Acquitter le défaut (p. ex. entrée binecteur p2103).
Voir aussi : r9776 (SI Diagnostic)

201649 <Emplacement>SI P1 (CU): Erreur logicielle interne

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 l'assistance technique.
- Remplacer la Control Unit.
Remarque :
CU : Control Unit
SI : Safety Integrated

201650 <Emplacement>SI P1 (CU): Essai de réception obligatoire

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement du canal de surveillance 1 nécessite un essai 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 : La somme de contrôle réelle et la somme de contrôle prescrite 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 vérifié par somme de contrôle est endommagé.
- Paramètres Safety Integrated réglés hors ligne et chargés dans la Control Unit.

2000 : La somme de contrôle réelle et la somme de contrôle prescrite ne sont pas identiques sur le canal de surveillance 1 (mode Mise en service).

- La somme de contrôle prescrite sur le canal de surveillance 1 n'a pas été entrée correctement (p9799 différent de r9798).
- p9501 ou p9503 n'a pas été mis à zéro lors de la désactivation des fonctions de sécurité.

2001 : La somme de contrôle réelle et la somme de contrôle prescrite ne sont pas identiques sur le canal de surveillance 2 (mode Mise en service).

- La somme de contrôle prescrite sur le canal de surveillance 2 n'a pas été entrée 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 : Essai de réception obligatoire en raison de la modification d'un paramètre Safety.

2004 : Essai de réception requis pour cause de download d'un projet avec fonctions Safety Integrated débloquées.

2005 : Le journal Safety a déterminé qu'une somme de contrôle Safety fonctionnelle a été modifiée. Un essai 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 : Essai de réception obligatoire en raison de la modification d'un paramètre Safety relatif au matériel.

3005 : Le journal Safety a déterminé qu'une somme de contrôle Safety liée au matériel a été modifiée. Un essai de réception est requis.

9999 : Réaction consécutive d'un autre défaut Safety survenu au cours du démarrage et exigeant un essai 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 la somme de contrôle prescrite (p9799).
- Répéter l'exécution de la mise en service Safety Integrated.
- Remplacer la carte mémoire ou la Control Unit.
- 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 la somme de contrôle prescrite (p9799).

Valeur de défaut = 2001 :

- Vérifier les paramètres de sécurité sur le canal de surveillance 2 et adapter la somme de contrôle prescrite (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 l'essai de réception et établir le PV de réception.

La marche à suivre pour l'essai de réception et un exemple de PV de réception se trouvent dans la documentation suivante :

SINAMICS S120 Description fonctionnelle Safety Integrated

Remarque :

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 Control Unit.

Valeur de défaut = 3003 :

- Exécuter des contrôles de fonction pour le matériel modifié et créer un PV de réception.

La marche à suivre pour l'essai 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 (SI Somme de contrôle prescrite Paramètres SI (CU)), p9899 (SI Somme de contrôle prescrite Paramètres SI (Motor Module))

201650 <Emplacement>SI P1 (CU): Essai de réception obligatoire

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement du canal de surveillance 1 nécessite un essai 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 : La somme de contrôle réelle et la somme de contrôle prescrite 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 vérifié par somme de contrôle est endommagé.
- Paramètres Safety Integrated réglés hors ligne et chargés dans la Control Unit.

2000 : La somme de contrôle réelle et la somme de contrôle prescrite ne sont pas identiques sur le canal de surveillance 1 (mode Mise en service).

- La somme de contrôle prescrite sur le canal de surveillance 1 n'a pas été entrée correctement (p9799 différent de r9798).
- p9501 ou p9503 n'a pas été mis à zéro lors de la désactivation des fonctions de sécurité.

2001 : La somme de contrôle réelle et la somme de contrôle prescrite ne sont pas identiques sur le canal de surveillance 2 (mode Mise en service).

- La somme de contrôle prescrite sur le canal de surveillance 2 n'a pas été entrée 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 : Essai de réception obligatoire en raison de la modification d'un paramètre Safety.

2004 : Essai de réception requis pour cause de download d'un projet avec fonctions Safety Integrated débloquées.

2005 : Le journal Safety a déterminé qu'une somme de contrôle Safety fonctionnelle a été modifiée. Un essai de réception est requis.

2020 : Erreur lors de l'enregistrement des paramètres Safety du canal de surveillance 2.

3003 : Essai de réception obligatoire en raison de la modification d'un paramètre Safety relatif au matériel.

3005 : Le journal Safety a déterminé qu'une somme de contrôle Safety liée au matériel a été modifiée. Un essai de réception est requis.

9999 : Réaction consécutive d'un autre défaut Safety survenu au cours du démarrage et exigeant un essai 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 la somme de contrôle prescrite (p9799).
- Répéter l'exécution de la mise en service Safety Integrated.
- Remplacer la carte mémoire ou la Control Unit.
- 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 la somme de contrôle prescrite (p9799).

Valeur de défaut = 2001 :

- Vérifier les paramètres de sécurité sur le canal de surveillance 2 et adapter la somme de contrôle prescrite (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 l'essai de réception et établir le PV de réception.

La marche à suivre pour l'essai 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 Control Unit.

Valeur de défaut = 3003 :

- Exécuter des contrôles de fonction pour le matériel modifié et créer un PV de réception.

La marche à suivre pour l'essai 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 (SI Somme de contrôle prescrite Paramètres SI (CU)), p9899 (SI Somme de contrôle prescrite Paramètres SI (Motor Module))

201651 <Emplacement>SI P1 (CU): Échec synchronisation tranches de temps Safety Integrated

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated" impose une synchronisation des tranches de temps Safety Integrated entre les deux canaux de surveillance et entre la Control Unit et la commande de niveau supérieur. Cette synchronisation a échoué.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
121 :
- Un démarrage à chaud a été effectué sur la CU/NX avec SINUMERIK Safety Integrated débloqué.
- La fonction "Rétablir réglage usine" a été sélectionnée sur un objet entraînement de la CU et un démarrage à chaud a été effectué côté entraînement avec SINUMERIK Safety Integrated débloqué.
150 :
- Défaut de synchronisation avec le maître PROFIBUS.
Toutes les autres valeurs :
- Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Voir aussi : p9510 (SI Motion maître PROFIBUS isochrone)

Remède: Valeur de défaut = 121 :
- Effectuer un POWER ON / démarrage à chaud commun en présence d'une commande de niveau supérieur et de SINAMICS.
Valeur de défaut = 150 :
- Vérifier le réglage de p9510 (SI Motion Maître PROFIBUS isochrone) et le corriger le cas échéant.
En général :
- 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 Control Unit.
- Mettre à niveau le logiciel de la commande de niveau supérieur.
Remarque :
CU : Control Unit
SI : Safety Integrated

201652 <Emplacement>SI P1 (CU): Temps de cycle de surveillance illicite

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 (p. ex. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10) doit être paramétré dans la SIMOTION D410-2. À 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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.
- SINAMICS S120M : le cycle de surveillance (p9500) n'est pas un multiple entier de 2 ms.

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]).
- SINAMICS S110 : si les fonctions de surveillance de mouvement sont paramétrées sans capteur (p9506), le cycle d'acquisition de mesure doit être p9511 = 250 µs.

110 :

- Le cycle d'acquisition de mesure (p9511) pour Safety Integrated avec capteur (p9506 = 0) est inférieur à 2 ms pour cette Control Unit (p. 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.

- SINAMICS S120M : régler le cycle de surveillance (p9500) sur un multiple entier de 2 ms.

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 (p. ex. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10) doit être paramétré dans la SIMOTION D410-2. À 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]).

- 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

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 débloquées, 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 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 débloqué 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.

400 : Le numéro de télégramme dans l'API de sécurité ne correspond pas au paramétrage dans l'entraînement.

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 Control Unit.

Valeur de défaut = 250 :

- Supprimer la configuration PROFIsafe dans la commande de sécurité de niveau supérieur ou débloquer 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 Safety.

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une erreur est survenue lors de la calibration 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 Control Unit.
- 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 (upload ou download) 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 Control Unit.
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module / Hydraulic Module.
- Remplacer la carte mémoire ou la Control Unit.
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.
Voir aussi : p9611 (SI Sélection de télégramme PROFIsafe (Control Unit)), p60022 (PROFIsafe Sélection de télégramme)

Remède: Vérifier le réglage du numéro de télégramme (p9611).

201658 <Emplacement>SI P1 (CU): Numéro de télégramme PROFIsafe différent

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.
Voir aussi : p9611 (SI Sélection de télégramme PROFIsafe (Control Unit)), p60022 (PROFIsafe Sélection de télégramme)

Remède: Faire concorder le numéro de télégramme dans les deux paramètres (p9611, p60022).

201659 <Emplacement>SI P1 (CU): Requête d'écriture de paramètres rejetée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.

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 être 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 pour la source de signal réglée pour STO/SS1.

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.

28 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction "STO via les bornes du Power Module" bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.

29 : Il y a eu une tentative de paramétrage sur STOP B de la réaction sur stop pour défaillance de PROFIsafe, bien que celle-ci ne soit pas prise en charge.

9612 : Il y a eu une tentative de paramétrage sur STOP B de la réaction sur stop pour défaillance de PROFIsafe, bien que PROFIsafe ne soit pas débloqué.

Voir aussi : p0970, p3900, p9612, 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, 27 :

- 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 Control Unit.

Valeur de défaut = 16 :

- Bloquer la protection interne contre les surtensions (p1231).

Valeur de défaut = 20 :

- Corriger le réglage du déblocage (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 :

- Désactiver (p0795) le mode simulation pour la source de signal réglée pour STO/SS1 (p9620).

Valeur de défaut = 28 :

- Utiliser la partie puissance avec la propriété "STO via les bornes du Power Module".

Valeur de défaut = 29 :

- 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 Control Unit.
- Le cas échéant, paramétrer sur STOP À la réaction sur stop pour défaillance PROFIsafe (p9612 = p9812 = 0).

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 Control Unit.

Valeur de défaut = 9612 :

- Établir la communication avec PROFIsafe (p9601).
- Paramétrer sur STOP À la réaction sur stop pour défaillance PROFIsafe (p9612 = 0).

Remarque :

CU : Control Unit

AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract)

F-DI : Failsafe Digital Input (Entrée TOR de sécurité)

SBA : Safe Brake Adapter

SBC : Safe Brake Control (commande sûre de frein)

SI : Safety Integrated

SS1 : Safe Stop 1 (Stop sûr 1)

STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

Voir aussi : p9501, p9601, p9612, p9620, p9761

201659 <Emplacement>SI P1 (CU): Requête d'écriture de paramètres rejetée

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.

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 être 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 pour la source de signal réglée pour STO/SS1.

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.

29 : Il y a eu une tentative de paramétrage sur STOP B de la réaction aux défauts pour la défaillance de PROFIsafe, bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.

Voir aussi : p0970, p3900, p9612, 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 Control Unit.

Valeur de défaut = 16 :

- Bloquer la protection interne contre les surtensions (p1231).

Valeur de défaut = 25 :

- Corriger le réglage du numéro de télégramme (p9611).

Valeur de défaut = 26 :

- Désactiver (p0795) le mode simulation pour la source de signal réglée pour STO/SS1 (p9620).

Valeur de défaut = 29 :

- Contrôler si p9612 et p9812 sont mis à 1 ; corriger les réglages le cas échéant.
- 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 Control Unit.

Remarque :

CU : Control Unit

AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract)

SI : Safety Integrated

SS1 : Safe Stop 1 (Stop sûr 1)

STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

Voir aussi : p9501, p9601, p9612, p9620, p9761

201659 <Emplacement>SI P1 (CU): Requête d'écriture de paramètres rejetée

Objet entraînement : TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

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 Safety.

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 être réinitialisés car Safety Integrated est actuellement débloqué.

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, p9612, 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 = 27 :

- Vérifier la présence de défauts dans la synchronisation des fonctions Safety entre la CU et les Motor Modules concernés (F01655, F30655) et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Utiliser des Motor Modules qui prennent en charge la fonction souhaitée.
- Mettre à niveau le logiciel des Motor Modules.
- Mettre à niveau le logiciel de la Control Unit.

Remarque :

CU : Control Unit

MM : Motor Module

SI : Safety Integrated

Voir aussi : p9501, p9601, p9612, p9620, p9761

201660 <Emplacement>SI P1 (CU): Fonctions de sécurité non prises en charge

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.

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

201663 <Emplacement>SI P1 (CU): Copie des paramètres SI refusée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 Safety Integrated du canal de surveillance 1 vers le canal de surveillance 2. Cependant, 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 Safety.

SI : Safety Integrated

Voir aussi : p9700 (SI Motion Fonction de copie)

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.
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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 l'assistance technique.
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.
Remarque :
PM : Power Module
STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple)

201669 <Emplacement>SI Motion: Combinaison de moteur et de partie puissance défavorable

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 (p9526 = 1 n'est pas admissible).

13 : Hydraulic Module : il n'y a pas de deuxième capteur de paramétré et aucun capteur DRIVE-CLiQ n'est utilisé.

14 : Le capteur SCSE est utilisé en association avec un codeur HTL/TTL ou un autre capteur SCSE ou dans un système à 1 capteur.

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 :

- Paramétrer un capteur pour le deuxième canal (p9526 > 1).

Valeur de défaut = 13 :

- Paramétrer un deuxième capteur ou utiliser un capteur DRIVE-CLiQ.

Valeur de défaut = 14 :

- Utiliser un capteur DRIVE-CLiQ pour le canal 1 en association avec un capteur SCSE pour le canal 2.

Remarque :

SCSE : Single Channel Safety Encoder (capteur monocanal)

SI : Safety Integrated

201671 <Emplacement>SI Motion: Paramétrage capteur incorrect

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.
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

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 4 = 1 :
La fonction SS2ESR via PROFIsafe n'est pas prise en charge (p9501.4).
Bit 18 = 1 :
La fonction SS2E via PROFIsafe n'est pas prise en charge (p9501.18).
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 (SP) 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).
Bit 28 = 1 :
La fonction SCA via PROFIsafe n'est pas prise en charge (p9501.28).

Remède: - Désactiver la fonction de surveillance incriminée (p9501, p9601).
- Régler le télégramme PROFIsafe approprié (p9611).
Remarque :
SCA : Safe Cam (Came sûre)
SI : Safety Integrated
SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre) / SG : Safely reduced speed (Vitesse réduite sûre)
SP : Safe Position (Position sûre)
SS2E : Safe Stop 2 externe (Stop sûr 2 avec stop externe, STOP D externe)
SS2ESR : Safe Stop 2 Extended Stop and Retract (Stop sûr 2 Arrêt étendu et retrait)

201675 <Emplacement>SI Motion P1 : Réglages dans le contrôleur PROFIBUS/PROFINET non autorisés

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Un réglage incorrect a été détecté dans la configuration pour la fonction "Position synchrone sûre via PROFIsafe".
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A pouvant être acquitté comme suit :
- Sélectionner puis désélectionner la fonction STO.
- Internal Event Acknowledge (lorsque "Acquittement de signalisation étendu" est actif, p9507.0 = 1).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 :
"Position synchrone sûre via PROFIsafe" est débloqué (p9501.29 = 1) et n'est pas réglé selon la règle Tdp = 2 x n x p9500 (n = 1, 2, 3, ...).
2 :
"Position synchrone sûre via PROFIsafe" est débloqué (p9501.29 = 1) et aucun mode isochrone n'est réglé.
Remarque :
STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple)

Remède: Valeur de défaut = 1 :
- Régler le temps de cycle du bus Tdp et le temps de cycle de surveillance p9500 selon la règle Tdp = 2 x n x p9500 (n = 1, 2, 3, ...).

Valeur de défaut = 2 :
- Régler le "mode isochrone" sur le contrôleur PROFIBUS/PROFINET.

201679 <Emplacement>SI CU: Paramétrage Safety Integrated et topologie modifiés Démarrage à chaud/POWER ON requis

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3)

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 somme de contrôle des surveillances sûres

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La somme de contrôle réelle calculée par l'entraînement et inscrite dans r9728 pour les paramètres relatifs à la sécurité ne coïncide pas avec la somme de contrôle prescrite mémorisée 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 : Somme de contrôle incorrecte des paramètres SI relatifs à la surveillance de mouvement.

1 : Somme de contrôle incorrecte des paramètres relatifs aux mesures.

2 : Somme de contrôle incorrecte 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 l'essai de réception.

201681 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Valeur de paramètre incorrecte

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : paramètre : %1, information complémentaire : %2

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le paramètre ne peut pas être renseigné avec cette valeur.

Remarque :

Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop Safety.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

yyyyxxxx 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 = 9500 et yyyy = 16 :

"Position synchrone sûre via PROFIsafe" est débloqué sur plusieurs axes (p9501.29 = 1) et le temps de cycle de surveillance p9500 est réglé de manière différente pour ces axes.

Le cas échéant, le nombre maximum autorisé d'axes pour la fonction "Position synchrone sûre via PROFIsafe" est dépassé.

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 débloqué 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 EPOS (r0108.4 = 1) sont

débloqués simultanément.

xxxx = 9501 et yyyy = 11 :

La fonction sûre SS2E (p9501.18 = 1) est débloquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9501 et yyyy = 12 :

SCA (p9501.28 = 1) est débloquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9501 et yyyy = 14 :

"Position synchrone sûre via PROFIsafe" est débloqué (p9501.29 = 1) sans déblocage de "Position sûre via PROFIsafe" (p9501.25).

xxxx = 9501 et yyyy = 17 :

"Position synchrone sûre via PROFIsafe" est débloqué (p9501.29 = 1) et "Safety Integrated sans capteur" est débloqué (p9506).

xxxx = 9501 et yyyy = 19 :

SLA (p9501.20 = 1) est débloqué avec acquisition de mesure sans capteur (p9506 égal à 1 ou 3).

xxxx = 9501 et yyyy = 20 :

SLA (p9501.20 = 1) est débloqué avec un système à 2 capteurs (p9526 différent de 1).

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 = 9578 :

SLA est débloqué (p9501.20 = 1). La limite d'accélération est trop faible (p9578). La résolution d'accélération n'est plus suffisante (r9790).

La limite minimale correspond à x fois la résolution d'accélération :

- Version de firmware 5.1 : 3 * r9790[0]
- Version de firmware 5.2 et supérieure : 10 * r9790[1]

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 débloquées, alors PROFIsafe (p9601.3 = 1) n'est pas possible.

xxxx = 9601 et yyyy = 2 :

Des fonctions étendues sans sélection (p9601.5 = 1) sont débloquées 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 débloquée 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.

xxxx = 9601 et yyyy = 18 :

SLA (p9501.20 = 1) est débloqué sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9601 et yyyy = 21 :

SS2ESR (p9501.4 = 1) 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 = 9500 et yyyy = 16 :

Bloquer la fonction "Position synchrone sûre via PROFIsafe" (p9501.29 = 0) ou régler le temps de cycle de surveillance p9500 de manière identique sur tous les axes avec la fonction débloquée.

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 EPOS (r0108.4).

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 11 :

Bloquer SS2E (p9501.18) ou débloquer PROFIsafe.

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 12 :

Bloquer SCA (p9501.28) ou débloquer PROFIsafe.

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 14 :

Bloquer la fonction "Position synchrone sûre via PROFIsafe" (p9501.29 = 0) ou débloquer "Position sûre via PROFIsafe" (p9501.25).

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 17 :

Bloquer la fonction "Position synchrone sûre via PROFIsafe" (p9501.29 = 0) ou régler "Safety Integrated avec capteur" (p9506).

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 19 :

Bloquer SLA (p9501.20) ou activer l'acquisition de mesure avec capteur (p9506 égal à 0 ou 2).

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 20 :

Bloquer SLA (p9501.20) ou activer un système à 1 capteur (p9526 égal à 5).

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 >= 2 x p9547 ; p9346 >= 2 x p9347
- Dans le cas où la synchronisation de la mesure est débloquée (p9501.3 = 1), respecter en outre la règle suivante : p9549 <= p9547 ; p9349 <= p9347

Pour xxxx = 9578 :

- Tenir compte des informations dans r9790.

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).

yyyy = 18 :

Pour l'accélération limitée sûre (p9501.20 = 1), débloquer également PROFIsafe (p9601.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2 = 1).

yyyy = 21 :

Pour le Stop sûr 2 Arrêt étendu et retrait (p9501.4), 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1, information complémentaire : %2

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le paramètre ne peut pas être renseigné avec cette valeur.

Remarque :

Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop Safety.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

yyyyxxxx 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 = 9500 et yyyy = 16 :

"Position synchrone sûre via PROFIsafe" est débloqué sur plusieurs axes (p9501.29 = 1) et le temps de cycle de surveillance p9500 est réglé de manière différente pour ces axes.

Le cas échéant, le nombre maximum autorisé d'axes pour la fonction "Position synchrone sûre via PROFIsafe" est dépassé.

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 débloqué 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 EPOS (r0108.4 = 1) sont débloqués simultanément.

xxxx = 9501 et yyyy = 14 :

"Position synchrone sûre via PROFIsafe" est débloqué (p9501.29 = 1) sans déblocage de "Position sûre via PROFIsafe" (p9501.25).

xxxx = 9501 et yyyy = 17 :

"Position synchrone sûre via PROFIsafe" est débloqué (p9501.29 = 1) et "Safety Integrated sans capteur" est débloqué (p9506).

xxxx = 9501 et yyyy = 19 :

SLA (p9501.20 = 1) est débloqué avec acquisition de mesure sans capteur (p9506 égal à 1 ou 3).

xxxx = 9501 et yyyy = 20 :

SLA (p9501.20 = 1) est débloqué avec un système à 2 capteurs (p9526 différent de 1).

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 = 9319 :

La résolution fine du capteur pour le deuxième canal est trop grande.

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 :

La tolérance d'hystérésis est illicite.

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 = 9576 :

Le filtrage pour SLA est débloqué, mais le Motor Module utilisé ne prend pas en charge cette fonction.

xxxx = 9578 :

SLA est débloqué (p9501.20 = 1). La limite d'accélération est trop faible (p9578). La résolution d'accélération n'est plus suffisante (r9790).

La limite minimale correspond à x fois la résolution d'accélération :

- Version de firmware 5.1 : 3 * r9790[0]

- Version de firmware 5.2 et supérieure : 10 * r9790[1]

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 débloquées, 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 débloquées sans déblocage de surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2).

xxxx = 9601 et yyyy = 3 :

Des F-DI intégrées sont débloquées sans déblocage de surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2).

xxxx = 9601 et yyyy = 4 :

Des F-DI intégrées sont débloquées. 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 débloquée 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.

xxxx = 9601 et yyyy = 11 :

SS2E (p9501.18 = 1) est débloquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9601 et yyyy = 12 :

SCA (p9501.28 = 1) est débloquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9601 et yyyy = 18 :

SLA (p9501.20 = 1) est débloqué sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9601 et yyyy = 21 :

SS2ESR (p9501.4 = 1) 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 = 9500 et yyyy = 16 :

Bloquer la fonction "Position synchrone sûre via PROFIsafe" (p9501.29 = 0) ou régler le temps de cycle de surveillance p9500 de manière identique sur tous les axes avec la fonction débloquée.

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 EPOS (r0108.4).

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 11 :

Bloquer SS2E (p9501.18) ou débloquer PROFIsafe.

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 12 :

Bloquer SCA (p9501.28) ou débloquer PROFIsafe.

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 14 :

Bloquer la fonction "Position synchrone sûre via PROFIsafe" (p9501.29 = 0) ou débloquer "Position sûre via PROFIsafe" (p9501.25).

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 17 :

Bloquer la fonction "Position synchrone sûre via PROFIsafe" (p9501.29 = 0) ou régler "Safety Integrated avec capteur" (p9506).

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 19 :

Bloquer SLA (p9501.20) ou activer l'acquisition de mesure avec capteur (p9506 égal à 0 ou 2).

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 20 :

Bloquer SLA (p9501.20) ou activer un système à 1 capteur (p9526 égal à 1).

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 p9306 et p9506, 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 = 9319 :

Pour le capteur SCSE, le paramètre p9319 ne doit pas être réglé sur une valeur supérieure à 11.

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 et p9547 selon la règle suivante : p9547 <= 0,75 x p9546
- Dans le cas où la synchronisation de la mesure est débloquée (p9501.3 = 1), respecter en outre la règle suivante : p9547 >= p9549

Pour xxxx = 9576 :

- Réaliser la mise à jour du firmware sur le Motor Module.
- Désélectionner la fonction avec la valeur 0.

Pour xxxx = 9578 :

- Tenir compte des informations dans r9790.

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).

yyyy = 18 :

Pour l'accélération limitée sûre (p9501.20 = 1), débloquer également PROFIsafe (p9601.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2 = 1).

yyyy = 21 :

Pour le Stop sûr 2 Arrêt étendu et retrait (p9501.4), débloquer également PROFIsafe (p9601.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601.2 = 1).

Remarque :

SCA : Safe Cam (Came sûre)

SCSE : Single Channel Safety Encoder (capteur monocanal)

SS2E : Safe Stop 2 externe (Stop sûr 2 avec stop externe, STOP D externe)

SS2ESR : Safe Stop 2 Extended Stop and Retract (Stop sûr 2 Arrêt étendu et retrait)

SLA : Safely-Limited Acceleration (Accélération limitée sûre)

201682 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Fonction de surveillance non prise en charge

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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.
14 : La fonction de surveillance SLA et ncSI n'est pas prise 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 débloquées 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 firmware.
50 : Les temps de commutation pour SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) ne sont pas pris en charge.
53 : Fonction SS2E non prise en charge (p9501.18).
54 : Fonction SCA non prise en charge (p9501.28).
57 : Fonction "Transmission synchrone Position sûre" non prise en charge (p9501.29).
58 : Fonction "Accélération limitée sûre" (SLA) non prise en charge (p9501.20).
9612 : Le réglage p9612/p9812 = 1 n'est pas pris en charge par la commande via TM54F.
Voir aussi : p9612 (SI PROFIsafe Réaction pour défaillance (Control Unit))

Remède: - Désactiver la fonction de surveillance incriminée (p9501, p9601, p9801).
Valeur de défaut = 9612 :
- Régler le paramètre p9612/p9812 sur 0.
Remarque :
AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract)
SCA : Safe Cam (Came sûre) / SN : Safe software cam (Came sûre)
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)
SPL : Logique programmable sûre
SS2E : Safety Stop 2 externe (STOP D externe)
Voir aussi : p9501, p9503, p9601, p9612, r9771

201682 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Fonction de surveillance non prise en charge

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 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.

14 : La fonction de surveillance SLA et ncSI n'est pas prise 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 débloquées 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 firmware.

50 : La réduction des temps de commutation pour SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) n'est pas prise en charge.

51 : L'acquisition sûre de mesure avec SCSE n'est pas prise en charge pour dbSi (fonctions de surveillance de mouvement intégrées à l'entraînement, p9601.2 = 1).

52 : Fonction "SBR avec capteur" non prise en charge (p9506 = 2).

53 : Fonction SS2E non prise en charge (p9501.18).

54 : Fonction SCA non prise en charge (p9501.28).

57 : Fonction "Transmission synchrone Position sûre via PROFIsafe" non prise en charge (p9501.29).
58 : Fonction "Accélération limitée sûre" (SLA) non prise en charge (p9501.20).
59 : Acquisition sûre de mesure avec capteur SIL3 non 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.
9612 : Il y a eu une tentative de paramétrage sur STOP B de la réaction sur stop pour défaillance de PROFIsafe, bien que PROFIsafe ne soit pas débloqué.
Voir aussi : p9612 (SI PROFIsafe Réaction pour défaillance (Control Unit))

Remède:
- Désactiver la fonction de surveillance incriminée (p9501, p9503, p9506, p9601, p9801, p9307, p9507).
- Réduire la valeur réglée (p9586, p9588, p9589).
- Augmenter la valeur réglée (p9578).

Valeur de défaut = 59 :
- Mettre à niveau le firmware du Motor Module.

Valeur de défaut = 9612 :
- Établir la communication avec PROFIsafe (p9601).
- Paramétrer sur STOP À la réaction sur stop pour défaillance PROFIsafe (p9612 = 0).

Remarque :
AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract)
SBR : Safe Brake Ramp (Surveillance sûre de rampe de freinage)
SCA : Safe Cam (Came sûre) / SN : Safe software cam (Came sûre)
SCSE : Single Channel Safety Encoder (capteur monocanal)
SDI : Safe Direction (Sens de déplacement sûr)
SLA : Safely-Limited Acceleration (Accélération limitée sûre)
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)
SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / SBH : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)
SP : Safe Position (Position sûre)
SPL : Logique programmable sûre
SS1E : Safe Stop 1 externe (Stop sûr 1 avec stop externe)
SS2E : Safe Stop 2 externe (Stop sûr 2 avec stop externe, STOP D externe)
Voir aussi : p9501, p9503, p9601, p9612, r9771

201683 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Déblocage SOS/SLS manquant

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.

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 (SI Motion Déblocage des fonctions de sécurité (Control Unit))

201684 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Position limitée sûre Valeurs limites interverties

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.
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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Pour dbSI :

- 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 : la valeur de position moins d'une came doit être supérieure à la limite inférieure modulo + la tolérance de came (p9540) + la tolérance de position (p9542) ; la valeur de position plus d'une came doit être inférieure à la limite supérieure modulo - la tolérance de came (p9540) - la tolérance de position (p9542). Pour la position modulo paramétrée (p9505>0), la limite modulo inférieure est = 0, la limite modulo supérieure est = p9505.

-La longueur de came x = p9536[x]-p9537[x] est inférieure à la tolérance de came + la tolérance de position (= p9540 + p9542).

Au niveau de la came, la valeur de position moins doit également être inférieure à la valeur de position plus.

Pour ncSI :

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 cames 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 Safety.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

numéro de la "came sûre" positionnée incorrectement.

Voir aussi : p9501 (SI Motion Déblocage des fonctions de sécurité (Control Unit))

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 cam (Came sûre)

SI : Safety Integrated

Voir aussi : p9536, p9537

201687 <Emplacement>SI Motion: Paramétrage de la valeur modulo SCA (CS) non autorisé

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.

Remède: Ajuster la valeur modulo pour SCA et exécuter un POWER ON.

Remarque :

SCA : Safe Cam (Came sûre) / SN : Safe software cam (Came sûre)

SI : Safety Integrated

Voir aussi : p9505

201688 <Emplacement>SI Motion CU: Synchronisation de la mesure non autorisée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 débloquer "position sûre via PROFIsafe".
Remarque :
SCA : Safe Cam (Came sûre) / SN : Safe software cam (Came 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : POWER ON

Cause: La configuration de l'axe a été modifiée (par exemple commutation axe linéaire / axe rotatif).
Le paramètre p0108.13 est réglé en interne sur la valeur correcte.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop Safety.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre qui a déclenché la modification.
Voir aussi : p9502 (SI Motion Type d'axe (Control Unit))

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)
Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

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 Safety.
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 l'assistance technique.
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 (SI Motion Acquisition de mesure Cycle (Control Unit))

201692 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Valeur de paramètre illicite sans capteur

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre avec valeur incorrecte.
Voir aussi : p9501 (SI Motion Déblocage des fonctions de sécurité (Control Unit))

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 (SI Motion Déblocage des fonctions de sécurité (Control Unit))

201693 <Emplacement>SI P1 (CU): Paramétrage Safety Integrated modifié Démarrage à chaud / POWER ON requis

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Des paramètres Safety Integrated ont té modifiés et ces modifications 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 l'essai 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.
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 (SI Motion Version Surveillance sûre de mouvement (Motor Module)), r9590 (SI Motion Version Surveillances sûres mouvement (Control Unit))

201695 <Emplacement>SI Motion: Le Sensor Module a été remplacé

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 essai de réception.
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop Safety.

Remède: Effectuer 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-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).

Effectuer ensuite un essai 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 (SI Motion Fonction de copie), p9701 (SI Motion Confirmer modification des données)

201696 <Emplacement>SI Motion: Stop pour test des surveillances de mouvement au démarrage sélectionné

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La dynamisation forcée (stop pour test) pour les fonctions de surveillance de mouvement est déjà sélectionné de façon non admissible pendant le démarrage.
Par conséquent, le test n'est exécuté qu'après avoir sélectionné de nouveau la dynamisation forcée.
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop Safety.
Voir aussi : p9705 (SI Motion Stop pour test Source de signal)

Remède: Désactiver la dynamisation forcée pour les surveillances sûres de mouvement et la resélectionner.
Important :
Les entrées du TM54F ne doivent pas être utilisées pour la sélection du stop pour test.
Remarque :
La source de signal pour la sélection de la dynamisation forcée est réglée via l'entrée binecteur p9705.
SI : Safety Integrated

201697 <Emplacement>SI Motion: Stop pour test des surveillances de mouvement requis

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le temps réglé dans p9559 pour la dynamisation forcée (stop pour test) des fonctions de surveillance sûre de mouvement est dépassé. Une nouvelle dynamisation forcée est requise.

Après la prochaine sélection de la dynamisation forcée, la signalisation est supprimée et le délai de timeout est réinitialisé.

Remarque :

- Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop Safety.
- 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 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 : p9559 (SI Motion Dynamisation forcée Timer (Control Unit)), r9765 (SI Motion Dynamisation forcée Temps restant (Control Unit))

Remède: Effectuer la dynamisation forcée des surveillances sûres de mouvement.

La source de signal pour la sélection de la dynamisation forcée est réglée via l'entrée binecteur p9705.

Important :

Les entrées du TM54F ne doivent pas être utilisées pour la sélection de la dynamisation forcée.

Remarque :

SI : Safety Integrated

Voir aussi : p9705 (SI Motion Stop pour test Source de signal)

201698 <Emplacement>SI P1 (CU): Mode de mise en service actif

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA

Valeur de signalisation : -

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 Safety.
- 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): Stop pour test de STO requis

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le temps réglé dans p9659 pour la dynamisation forcée (stop pour test) de la fonction "STO" est dépassé. Une nouvelle dynamisation forcée est requise.

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 Safety.

- L'essai doit être effectué dans l'intervalle de temps maximal défini (p9659) 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), r9660 (SI Dynamisation forcée Temps restant)

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 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:

- Éliminer 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 Control Unit.

Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante sans POWER ON (acquittement sûr) :

- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT (ARRÊT3)

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 :
- Demande d'arrêt 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:
- Éliminer 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 (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.

Remarque :
SI : Safety Integrated

201706 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): SAM/SBR Limite dépassée

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : -

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 (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 sans POWER ON (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 sans POWER ON (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 sans POWER ON (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- 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

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

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 un système à 1 capteur, réglage différent des paramètres de capteur.
- Pour les valeurs de signalisation 3, 44 ... 57, 232 et un système à 2 capteurs, réglage incorrect des paramètres de capteur.
- 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 : Demande d'arrêt par l'autre canal de surveillance.

1 : Représentation de l'état des fonctions de surveillance SOS, SLS, SAM/SBR, SDI 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 sûres (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 pour 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 : Info. générales

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.

Écart admissible entre les deux canaux de surveillance : p9542/p9342.

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 débloquée, 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 essai 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" divergente.

273 : valeur limite de vitesse pour diminuer la pente de la rampe différente pour SAM/SBR.

274 : F-DO SCA, cames 1 à 15.

275 : F-DO SCA, cames 16 à 30.

276 : Valeur limite pour SLA1 (p9578/p9378).

277 : Réaction sur stop pour SLA1 (p9579/p9379).

278 : Seuil supérieur pour SLA1.

279 : Seuil inférieur pour SLA1.

280 : Seuil supérieur pour SLA1 (résolution fine).

281 : Seuil inférieur pour SLA1 (résolution fine).

282 : Temps de filtre SLA.

283 : Mesure d'accélération (résolution fine).

1000 : Temporisation de contrôle écoulée. Les modifications de signaux sont trop nombreuses aux entrées de sécurité.

1001 : Erreur init. tempor. 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 : État essai réception différent entre canaux de surveillance.

1012 : Défaut plausibilité val. réelle capteur.

1014 : Erreur de synchronisation de la F-DO pour la fonction "Came sûre".

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. Si "STOP B après défaillance de la communication PROFIsafe" (9612) est paramétré, la transmission des Failsafe Values est temporisée.

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.

7003 : Erreur lors de la mise à disposition des données pour la fonction "Position synchrone sûre via PROFIsafe".

7004 : Cycle PROFIsafe pas correctement synchronisé sur le cycle DP.

Voir aussi : p9555 (SI Motion Temps de transition de STOP F à STOP B (Control Unit)), r9725 (SI Motion Diagnostic STOP F)

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 :

- Vérifier et, le cas échéant, corriger les paramètres de capteur (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326).

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). Éventuellement régler un filtrage supérieur (p9545/p9345).

Valeur de signalisation = 274, 275 :

- Augmenter la tolérance de came p9540/p9340 et/ou la tolérance de position p9542/p9342.

Valeur de signalisation = 278, 279, 280, 281 :

- Contrôler si les deux canaux sont réglés avec la même limite d'accélération. Une différence de résultat dépend de l'état de SLA : débloqué et non sélectionné ou débloqué et sélectionné. Une autre valeur de signalisation est possible ici.

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 Control Unit.

- 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 Control Unit.

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.

- Le capteur paramétré ne correspond pas au capteur raccordé. Changer le capteur.

- 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 = 1014 :

- Contrôler les mesures du capteur. Augmenter le cas échéant la tolérance de position (p9542) et/ou la tolérance de came (p9540).

Valeur de signalisation = 1020, 1021,1024 :

- Vérifier la liaison de communication.

- Régler le cas échéant 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).

Valeur de signalisation = 1043 :

- Augmenter la tolérance de tension (p9589). En cas d'utilisation d'un moteur à réluctance, les réglages du régulateur sont généralement sélectionnés de manière plus dynamique. Si ce message s'affiche avec le réglage d'usine de p9589, augmenter la limite d'accélération pour remédier au problème (p9589 = 500 ... 1000 %). L'expérience montre que cela fournit un comportement solide.

- 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 l'assistance technique.
- Remplacer la Control Unit.

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.
- Évaluer 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

Valeur de signalisation = 7003, 7004 :

- Adapter le cas échéant les réglages des temps pour Tdp, Ti et To ou augmenter le temps de cycle de surveillance p9500 (règle Tdp = 2 x n x p9500, n= 1, 2, 3, ...).

Voir aussi : p9300 (SI Motion Temps de cycle de surveillance (Motor Module)), p9500 (SI Motion Temps de cycle de surveillance (CU))

201711 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Défaut dans un canal de surveillance

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 un système à 1 capteur, réglage différent des paramètres de capteur.
- Pour les valeurs de signalisation 3, 44 ... 57, 232 et un système à 2 capteurs, réglage incorrect des paramètres de capteur.
- 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 : Demande d'arrêt par l'autre canal de surveillance.

1 : Représentation de l'état des fonctions de surveillance SOS, SLS, SAM/SBR, SDI, SLA 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 sûres (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]).

15 : Limite supérieure pour SCA, came 1 position plus (p9536[0]/p9336[0]+p9540/p9340)

16 : Limite inférieure pour SCA, came 1 position plus (p9536[0]/p9336[0])

17 : Limite supérieure pour SCA, came 1 position moins (p9537[0]/p9337[0]+p9540/p9340)

18 : Limite inférieure pour SCA, came 1 position moins (p9537[0]/p9337[0])

19...30 : Valeurs limites SCA, cames 2 à 4. Voir ci-dessus les valeurs de défaut 15 à 18 pour la came 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 pour 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 : Info. générales

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.

Écart admissible entre les deux canaux de surveillance : p9542/p9342.

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 débloquée, 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 essai 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).

88 : SCA (CS) Déblocage (p9503/p9303).

89 : Fréquence limite capteur.

90 : Limite supérieure pour SCA, came 5 position plus (p9536[4]/p9336[4]+p9540/p9340).

91 : Limite inférieure pour SCA, came 5 position plus (p9536[4]/p9336[4]).

92 : Limite supérieure pour SCA, came 5 position moins (p9537[4]/p9337[4]+p9540/p9340).

93 : Limite inférieure pour SCA, came 5 position moins (p9537[4]/p9337[4]).

94...224 : Valeurs limites SCA, cames 6 à 30. Voir ci-dessus les valeurs de défaut 90 à 93 pour la came 5.

225...229 : Images d'état de la fonction de surveillance SCA (listes de résultats 3...7).

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 ou p9346/p9346).

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 : Spécification de fonction (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 (p9543/9343).

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 "Changement de rapport sûr" différente (p9568/p9368 ou p9346/p9346 ou "0").

273 : valeur limite de vitesse pour diminuer la pente de la rampe différente pour SAM/SBR.

274 : F-DO SCA, cames 1 à 15.

275 : F-DO SCA, cames 16 à 30.

276 : Valeur limite pour SLA1 (p9578/p9378).

277 : Réaction sur stop pour SLA1 (p9579/p9379).

278 : Seuil supérieur pour SLA1.

279 : Seuil inférieur pour SLA1.

280 : Seuil supérieur pour SLA1 (résolution fine).

281 : Seuil inférieur pour SLA1 (résolution fine).

282 : Temps de filtre SLA.

283 : Mesure d'accélération (résolution fine).

1000 : Temporisation de contrôle écoulée. Les modifications de signaux sont trop nombreuses aux entrées de sécurité.

1001 : Erreur init. tempor. 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 : État essai réception différent entre canaux de surveillance.

1012 : Défaut plausibilité val. réelle capteur.

1014 : Erreur de synchronisation de la F-DO pour la fonction "Came sûre".

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.

1035 : l'offset entre POS1 et POS2 des capteurs DRIVE-CLiQ sur l'un des canaux de surveillance a changé depuis la dernière mise en service.

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 à des fins de 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. Si "STOP B après défaillance de la communication PROFIsafe" (p9612) est paramétré, la transmission des Failsafe Values est temporisée.

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.

7003 : Erreur lors de la mise à disposition des données pour la fonction "Position synchrone sûre via PROFIsafe".

7004 : Cycle PROFIsafe pas correctement synchronisé sur le cycle DP.

Voir aussi : p9555 (SI Motion Temps de transition de STOP F à STOP B (Control Unit)), r9725 (SI Motion Diagnostic STOP F)

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 :

- Vérifier et, le cas échéant, corriger les paramètres de capteur (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326).

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 = 15 ... 30 et 90 ... 229 :

- Les positions de cames pour la fonction SCA dans p9536/p9336, p9537/p9337 ou la tolérance de came p9540/p9340 sont différentes. Corriger les valeurs. Augmenter la tolérance de came p9540/p9340.

Valeur de signalisation = 232 :

- Augmenter la tolérance d'hystérésis (p9547/p9347). Éventuellement régler un filtrage supérieur (p9545/p9345).

Valeur de signalisation = 274, 275 :

- Augmenter la tolérance de came p9540/p9340 et/ou la tolérance de position p9542/p9342.

Valeur de signalisation = 278, 279 :

- Contrôler si les deux canaux sont réglés avec la même limite d'accélération. Une différence de résultat dépend de l'état de SLA : débloqué et non sélectionné ou débloqué et sélectionné. Une autre valeur de signalisation est possible ici.

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 Control Unit.

- 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 Control Unit.

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.
- Le capteur paramétré ne correspond pas au capteur raccordé. Changer le capteur.
- 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 = 1014 :

- Contrôler les mesures du capteur. Augmenter le cas échéant la tolérance de position (p9542) et/ou la tolérance de came (p9540).

Valeur de signalisation = 1020, 1021, 1024 :

- Vérifier la liaison de communication.
- Régler le cas échéant 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, 1034 :

- 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 = 1035, si l'un des capteurs Safety a été remplacé :

- Confirmer le remplacement de matériel (p9700 = 29, p9701 = 236 ou p9702 = 29).
- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1 ou p0971 = 1 ou "Copier RAM vers ROM").
- Acquitter le défaut (p. ex. entrée binecteur p2103).

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).

Valeur de signalisation = 1043 :

- Augmenter la tolérance de tension (p9589). En cas d'utilisation d'un moteur à réluctance, les réglages du régulateur sont généralement sélectionnés de manière plus dynamique. Si ce message s'affiche avec le réglage d'usine de p9589, augmenter la limite d'accélération pour remédier au problème (p9589 = 500 ... 1000 %). L'expérience montre que cela fournit un comportement solide.
- 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 l'assistance technique.
- Remplacer la Control Unit.

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.
- Évaluer 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 sans POWER ON (acquittement sûr) :

- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.

Valeur de signalisation = 7003, 7004 :

- Adapter le cas échéant les réglages des temps pour Tdp, Ti et To ou augmenter le temps de cycle de surveillance p9500 (règle Tdp = 2 x n x p9500, n= 1, 2, 3, ...).

Voir aussi : p9300 (SI Motion Temps de cycle de surveillance (Motor Module)), p9500 (SI Motion Temps de cycle de surveillance (CU))

201712 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Défaut lors du traitement E/S de sécurité (F-IO)

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 affiché 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 : État 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). État 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). État 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). État 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 essai de réception.
- Contrôler l'égalité des temps de cycle de surveillance dans p9500 et p9300.
Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante sans POWER ON (acquittement sûr) :
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.
Voir aussi : p9300 (SI Motion Temps de cycle de surveillance (Motor Module)), p9500 (SI Motion Temps de cycle de surveillance (CU))

201714 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Vitesse limitée sûre dépassée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 sans POWER ON (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 sans POWER ON (acquittement sûr) :
Condition :
- Désélectionner la fonction "SLP" et dégager les axes en les amenant dans la plage des positions autorisées.
Effectuer un acquittement sûr par l'un des moyens suivants :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 sans POWER ON (acquittement sûr) :
Condition :
- Désélectionner la fonction "SDI", puis la resélectionner le cas échéant.
Effectuer un acquittement sûr par l'un des moyens suivants :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.
Remarque :
SDI : Safe Direction (Sens de déplacement sûr)
SI : Safety Integrated
Voir aussi : p9564, p9565, p9566

201717 <Emplacement>SI Motion P1 (CU) : Limitation SLA dépassée

Objet entraînement : SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La limite d'accélération pour la fonction "Accélération limitée sûre" a été dépassée. L'entraînement est immobilisé selon la réaction sur stop configurée (p9579).
Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :
0 : La surveillance de l'accélération à résolution grossière a dépassé la limite d'accélération.
1 : La surveillance de l'accélération à résolution fine et le cas échéant de l'accélération filtrée a dépassé la limite d'accélération.

Remède: - Vérifier le programme de déplacement sur la commande.
- Vérifier la limite d'accélération pour la fonction "SLA" et l'adapter si nécessaire (p9578).
- Effectuer un acquittement sûr.
Valeur de signalisation = 0 :
Procéder à une analyse des causes avec r9714[0] et r9714[3].
Valeur de signalisation = 1 :
Procéder à une analyse des causes avec r9789[0], r9789[1] et r9789[2].
Remarque :
SI : Safety Integrated
SLA : Safely-Limited Acceleration (Accélération limitée sûre)
Voir aussi : p9578 (SI Motion SLA Limite d'accélération (CU))

201730 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Taux de référence pour vitesse limitée sûre dynamique non valide

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le taux de référence transmis via PROFIsafe 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 sans POWER ON (acquittement sûr) :
- PROFIsafe.
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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 nouvel essai 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 l'essai de réception pour un essai de freinage sûr.
Voir aussi : p2003

201750 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): défaut matériel capteur sûr

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 sans POWER ON (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 sans POWER ON (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.

201752 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Position de référence incorrecte

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : Les freins suivants sont serrés : %1 bin

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : Cause de l'erreur : %1

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. ARRÊT1, ARRÊT2 ou ARRÊT3) s'est produite ou bien le déblocage des impulsions a été supprimé (p. ex. STO est sélectionné ou le fonctionnement n'est plus débloqué).
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: - Éliminer 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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).
Remarque :
À partir de la version de firmware 5.1, SBT sans SBC est également autorisé pour le frein interne.
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 :
SBC : Safe Brake Control (commande sûre de frein)
SBT: Safe Brake Test (essai de freinage sûr)

Remède: Vérifier le paramétrage de l'essai de freinage.

201786 <Emplacement>SCC Source de signal modifiée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 (SI Safety Control Channel Mot de commande S_STW3B.), p10250 (SI Safety Control Channel Mot de commande S_STW1B.)

Remède: Acquitter l'erreur.

201787 <Emplacement>SBT Type de moteur différent

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 dont l'unité dépend du type de moteur doivent être contrôlés.
Voir aussi : p10204, p10209

201788 <Emplacement>SI: Stop pour test automatique attend désélection STO via les surveillances de mouvement

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le stop pour test automatique (dynamisation forcée) n'a pas encore pu être exécuté après le démarrage.
Causes possibles :
- La fonction STO est sélectionnée via les surveillances sûres de mouvement.
- Une signalisation Safety ayant provoqué STO est présente.

Remarque :
STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple)

Remède:
- Désélectionner STO via les surveillances sûres de mouvement.
- Éliminer la cause des signalisations Safety Integrated présentes et acquitter les signalisations.

Remarque :
Une fois la cause éliminée, le stop pour test automatique est effectué.

201789 <Emplacement>SI: Stop test auto et essai de freinage non autorisés lors de la sélection du stop pour test

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 p. 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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.

Remarque :

STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple)

Voir aussi : p9601, p9801, p10010

201797 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Axe sans référencement sûr

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 des surveillances de mouvement en cours

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La dynamisation forcée (stop pour test) des fonctions de surveillance sûre de mouvement est en cours d'exécution.

Remède: Non nécessaire.

La signalisation est supprimée automatiquement à la fin du stop pour test.

Remarque :

SI : Safety Integrated

201799 <Emplacement>SI Motion P1 (CU): Mode essai de réception actif

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le mode essai de réception est actif.

Cela signifie que :

- La limitation de consigne de vitesse est désactivée (r9733).
- Les fins de course standard sont désactivés pendant l'essai de réception de la fonction SLP (SE) (en cas de EPOS interne, sinon via r10234).
- Fonctions de sécurité avec SINUMERIK : durant les essais 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 d'essai 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, STOP2)

Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, 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 Control Unit 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.
- Éviter les topologies longues pour de faibles périodes d'échantillonnage du régulateur de courant.

Valeur de défaut = 10 :
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ sur la Control Unit.
- 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 composant

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

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 est supprimée automatiquement au bout de 5 s, 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Un SMI/DQI sans paramètres moteur a été trouvé (p. 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

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

Valeur de signalisation : %1

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 :
Établissement de connexions vers un nombre d'objets entraînement supérieur à celui configuré dans le variateur. Les objets entraînement pour l'échange de données processus 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 une 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.
256 :
PN : le télégramme configuré n'est pas réglable.
257 :
PN Shared Device : trop grand nombre de mots de données PZD en sortie ou en entrée dans l'ensemble de l'appareil.
500 :
Configuration PROFIsafe inadmissible pour l'interface paramétrée dans p8815[1].
Plusieurs interfaces PZD sont utilisées avec PROFIsafe.
501 :
Paramètre PROFIsafe incorrect (p. 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 processus (p0978).
Remarque :
Le réglage p0978[x] = 0 permet d'exclure de l'échange de données processus 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 = 256 :
- Vérifier le télégramme configuré.
Valeur d'alarme = 257 :
- Vérifier le nombre de mots de données en sortie et en entrée pour l'ensemble de l'appareil.
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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 : Établissement de connexions vers un nombre d'objets entraînement supérieur à celui configuré dans le variateur. Les objets entraînement pour l'échange de données processus 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 une 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 (p. 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 processus (p0978). Le réglage p0978[x] = 0 permet d'exclure de l'échange de données processus tous les objets entraînement spécifiés dans la liste suivante.
Valeur d'alarme = 2 :
Vérifier le nombre de mots de donnes en sortie et en entrée pour un objet entraînement.
Valeur d'alarme = 501 :
Vérifier l'adresse PROFIsafe réglée (p9610).

201910 <Emplacement>Bus terrain: Csign Timeout

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT1
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT3)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT3)

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 Tpllw).

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).
Remarque :
PB : PROFIBUS
PN : PROFINET

201912 <Emplacement>PB/PN: Mode isochrone Défaillance du signe de vie

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT1
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT3)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT3)

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2, NEANT)
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)
Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

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 l'assistance technique.

201915 <Emplacement>PB/PN: Mode isochrone Défaillance signe de vie Objet entraînement 1

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Signalisation groupée pour problèmes de signe de vie du maître (mode isochrone) sur l'objet entraînement 1 (Control Unit).
Le synchronisme avec le maître est perdu lors de la mesure centrale.

Remède: Remarque :
PB : PROFIBUS
PN : PROFINET

201920 <Emplacement>PROFIBUS: Interruption Communication cyclique

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La communication cyclique avec le maître PROFIBUS est interrompue.

Remède: Établir 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.

201921 <Emplacement>PROFIBUS: Réception des consignes après objet technologique

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : -
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

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
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 le 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

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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.
- Au moins un objet entraînement est pourvu du déblocage des impulsions (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 débloquer 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

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.

201946 <Emplacement>PROFIBUS: liaison au Publisher interrompue

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2, NEANT)
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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.

201950 <Emplacement>PB/PN: Mode isochrone Synchronisation échouée

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT1 (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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (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 Control Unit. 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 Control Unit.
Remarque :
En présence d'une Controller Extension (p. 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 (p. ex. après le mise en marche).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: 1. Éliminer la cause de défauts DRIVE-CLiQ éventuellement présents.
2. Déclencher une nouvelle synchronisation, p. ex. par les actions suivantes :
- Retirer le maître PROFIBUS et le réinsérer.
- Redémarrer le maître PROFIBUS.
- Mettre la Control Unit 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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>CBExx : Liaison cyclique interrompue

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

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La liaison cyclique avec le contrôleur PROFINET est interrompue.

Remède: Établir la liaison avec PROFINET et activer le contrôleur PROFINET en fonctionnement cyclique.

201971 <Emplacement>CBExx : Nombre maximal de contrôleurs dépassé

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

Valeur de signalisation : Info 1 : %1, Info 2 : %2

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 est supprimée 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.

201977 <Emplacement>CBE41 : Surchauffe Alarme

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le seuil d'alarme pour la surchauffe de la Communication Board Ethernet 41 (CBE41) a été atteint.

Remède: - Contrôler l'air d'arrivée de la Control Unit.
- Contrôler le ventilateur de la Control Unit.
Remarque :
L'alarme est supprimée automatiquement lorsque la température redevient inférieure à la valeur limite.

201978 <Emplacement>CBE41 : Surchauffe Défaut

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1)
Servo: ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, NEANT, STOP2)

Acquittement : POWER ON

Cause: Le seuil de coupure pour la surchauffe de la Communication Board Ethernet 41 (CBE41) a été atteint.
Remarque :
Ce défaut conduit à la coupure du composant.
Ainsi, plus aucune communication n'est possible via la CBE41.

Remède: - Mettre la Control Unit hors tension et la remettre sous tension après un temps d'attente.
- Contrôler l'air d'arrivée de la Control Unit.
- Contrôler le ventilateur de la Control Unit.
- Remplacer le composant si le défaut survient à nouveau.

201979 <Emplacement>CBExx : Erreur interne lors de la transmission cyclique de données

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

Valeur de signalisation : %1

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 : liaison cyclique interrompue

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

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La liaison cyclique avec le contrôleur PROFINET est interrompue.

Remède: Établir la liaison avec PROFINET et activer le contrôleur PROFINET en fonctionnement cyclique.

201981 <Emplacement>PN: Nombre maximal de contrôleurs dépassé

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

Valeur de signalisation : Info 1 : %1, Info 2 : %2

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 est supprimée 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.

201982 <Emplacement>PN : absence du deuxième contrôleur

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Des connexions à deux contrôleurs PROFINET sont attendues. Mais seule la connexion à un contrôleur PROFINET est présente ou le contrôleur se trouve à l'état STOP.
- La redondance système est activée.

Remède: Vérifier le contrôleur PROFINET.

201983 <Emplacement>PN : redondance système Commutation en cours

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La fonction "Redondance système PROFINET" a été configurée et la liaison entre le Primary controller et le groupe d'entraînement est interrompue. Le Backup controller reprend la commande du groupe d'entraînement.

Remède: Non nécessaire.
L'alarme est supprimée automatiquement une fois la commutation effectuée.

201989 <Emplacement>PN : erreur interne lors de la transmission cyclique de données

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

Valeur de signalisation : %1

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

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

Valeur de signalisation : %1
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause: La configuration des données processus (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

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : -
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 :
- Éliminer 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

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
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 :
- Éliminer 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

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : -
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 :
- Éliminer 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 :
- Éliminer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202008 <Emplacement>Générateur de fonction: Entraînement indiqué plusieurs fois

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 :
- Éliminer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202009 <Emplacement>Générateur de fonction: Mode de fonctionnement non autorisé

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 :
- Éliminer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202010 <Emplacement>Générateur de fonction: Consigne de vitesse de l'entraînement différente de 0

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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 :
- Éliminer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202011 <Emplacement>Générateur de fonction: Mesure de vitesse de l'entraînement différente de 0

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

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 :
- Éliminer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202015 <Emplacement>Générateur de fonction: Absence de déblocages entraînement

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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 :
- Éliminer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202016 <Emplacement>Générateur de fonction: Magnétisation en cours

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 (Mot d'état Régulation)

202020 <Emplacement>Générateur de fonction: Paramètre non modifiable

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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 :
- Éliminer 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

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 :
- Éliminer 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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 :
- Éliminer 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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 :
- Éliminer 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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 :
- Éliminer 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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 x 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 x 125 µs) = 4000 Hz
--> Largeur_de_bande_min = 4000 Hz / 100000 = 0,04 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 :
- Éliminer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202047 <Emplacement>Générateur de fonction: Période de tranche de temps non valide

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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 :
- Éliminer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.
Voir aussi : r7901 (Périodes d'échantillonnage)

202050 <Emplacement>Trace: Démarrage impossible

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : Enregistreur à l'origine : %1, paramètre %2

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 hexadécimal) :
bbbbaaaa hex :
aaaa = 1 : Enregistreur 0
aaaa = 2 : Enregistreur 1
aaaa = 3 : Enregistreurs 0 et 1
bbbb = Numéro de paramètre (hexadécimal) n'ayant pas pu être écrit.
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 (KHP Liste d'exceptions OEM Nombre d'indices pour p7764), p7764 (KHP Liste d'exceptions OEM)

202055 <Emplacement>Trace: Durée d'enregistrement trop courte

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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.

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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 : r7901 (Périodes d'échantillonnage)

202060 <Emplacement>Trace: Absence de signal à enregistrer

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: - Aucun signal à enregistrer n'a été spécifié.
- Les signaux spécifiés sont non valides.
Voir aussi : p4730 (Trace Signal à enregistrer 0), p4731 (Trace Signal à enregistrer 1), p4732 (Trace Signal à enregistrer 2), p4733 (Trace Signal à enregistrer 3)

Remède: - Pas de signal à enregistrer.
- Contrôler si le signal concerné peut être enregistré par la fonction Trace.

202061 <Emplacement>Trace: Signal non val

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

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 (Trace Signal à enregistrer 0), p4731 (Trace Signal à enregistrer 1), p4732 (Trace Signal à enregistrer 2), p4733 (Trace Signal à enregistrer 3)

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 (Trace Signal déclencheur), p4730 (Trace Signal à enregistrer 0), p4731 (Trace Signal à enregistrer 1), p4732 (Trace Signal à enregistrer 2), p4733 (Trace Signal à enregistrer 3)

Remède: Utiliser un type de données valide.

202070 <Emplacement>Trace: Paramètre non modifiable

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -
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.
- Éventuellement démarrer Trace.

202075 <Emplacement>Trace: Temps de déclenchement anticipé trop grand

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : -
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

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : -
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : paramètre : %1, indice : %2
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) :
yyxxxx déc : yy = indice, xxxx = paramètre
Voir aussi : p3290, p3291, p3292, p3293, r3294, p3295, p3296, p3297, p3298, p3299
Remède: Corriger le paramètre et redémarrer.
Remarque :
L'alarme est supprimée automatiquement lors de l'arrêt ou lors du démarrage réussi de la fonction de consignation variable.

202095 <Emplacement>MTrace 0: Activation trace multiple impossible

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -
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.

202096 <Emplacement>MTrace 0: Sauvegarde impossible

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
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.

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.
- Éviter 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

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : -
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.

202098 <Emplacement>MTrace 1: Sauvegarde impossible

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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.

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.
- Éviter 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: L'espace mémoire encore disponible sur la Control Unit est insuffisant pour la fonction Trace.

Remède: Réduire les besoins en espace mémoire, p. 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 (Régulateur de courant Temps mort calcul Mode), p0118 (Régulateur de courant Temps mort calcul)

202150 <Emplacement>TEC : impossible de charger la Technology Extension

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le système n'a réussi à charger une Technology Extension.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
10 hex (16 déc) :
La version d'interface de la bibliothèque utilisateur DCB n'est pas compatible avec la bibliothèque standard DCC chargée.
12 hex (18 déc) :
Le chargement d'un package technologique sur une Control Unit ne s'est pas terminé correctement en raison de l'impossibilité d'effectuer le redémarrage à chaud requis.
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Exécuter un démarrage à chaud (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter l'assistance technique.
Valeur d'alarme = 10 hex (16 déc) :
Charger une bibliothèque utilisateur DCB compatible (avec l'interface de la bibliothèque standard DCC).
Valeur d'alarme = 12 hex (18 déc) :
Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
Remarque :
DCB : Drive Control Block
DCC : Drive Control Chart
TEC : Technology Extension
Voir aussi : r4950, r4955, p4956, r4957

202151 <Emplacement>TEC : erreur logicielle interne

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une erreur logicielle interne s'est produite à l'intérieur d'une Technology Extension.
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 l'assistance technique.
- Remplacer la Control Unit.

Remarque :
TEC : Technology Extension
Voir aussi : r4950, r4955, p4956, r4957

202152 <Emplacement>TEC : mémoire insuffisante

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1

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, de Technology Extensions, 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, de Technology Extensions, de blocs, etc.).
- Utiliser d'autre Control Unit.

Remarque :
TEC : Technology Extension

202153 <Emplacement>TEC : la fonction technologique n'existe pas

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une fonction technologique (p. ex. Technology Extension, bibliothèque DCB) n'existe pas sur le groupe d'entraînement.
Dans la configuration, une fonction technologique non présente sur le groupe d'entraînement est activée. Ce cas peut se produire lors d'un download du projet ou le démarrage.

Remède: - Charger la fonction technologique requise sur le groupe d'entraînement.
- Désactiver, le cas échéant, la fonction technologique indésirable dans la configuration.

Remarque :
DCB : Drive Control Block
TEC : Technology Extension

203000 <Emplacement>NVRAM Erreur lors action

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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 :
La somme de contrôle des données dans p7774 est incorrecte.
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 Somme de contrôle incorrect

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une erreur de somme 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Lors de l'initialisation du Terminal Module, des bornes de la Control Unit 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 Control Unit.
- 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 Control Unit.
Si cette erreur persiste, remplacer le Terminal Module.

203501 <Emplacement>TM: Période échantillonnage modifiée

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, 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

Objet entraînement : CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Valeur de signalisation : %1
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)
Cause: La surveillance de rupture de fil pour une entrée analogique est entrée en action.
La valeur de l'entrée analogique est passée 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

Objet entraînement : CU_I_828, CU_I_COMBI
Valeur de signalisation : %1
Réaction : NEANT
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La surveillance de rupture de fil pour une entrée analogique est entrée en action.
La valeur de l'entrée analogique est passée 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

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

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 (p. 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 (p. 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

Objet entraînement : CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HUB, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

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 (p. 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 (p. 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 d'étalonnage non plausibles

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

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 Control Unit.
- Vérifier le câblage DRIVE-CLiQ.
Remarque :
En cas de récidive, 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

Objet entraînement : CU_I_828, CU_I_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 Control Unit.
- Vérifier le câblage DRIVE-CLiQ.
Remarque :
En cas de récidive, 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

Objet entraînement : TM120, TM150

Valeur de signalisation : %1

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 Control Unit.
- Vérifier le câblage DRIVE-CLiQ.
Remarque :
En cas de récidive, 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (NEANT)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (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 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 entraînement concerné est différente de zéro (p4099[0]).

205000 <Emplacement>Partie puissance: Surchauffe radiateur Onduleur

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 radiateur augmente de la valeur réglée dans p0292[0], 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 du semiconducteur augmente de la valeur réglée dans p0292[1], 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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.
Cette alarme est supprimée automatiquement lorsque la température passe en dessous de la valeur limite.
Remarque :
Si l'alarme n'est pas supprimée automatiquement et si la température continue à monter, ceci peut provoquer le défaut F30024.
Voir aussi : p0290 (Partie puissance Réaction de surcharge)

205007 <Emplacement>Partie puissance: Surchauffe Modèle thermique (PP châssis)

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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.
Cette alarme est supprimée automatiquement lorsque la température passe en dessous de la valeur limite.
Voir aussi : p0290 (Partie puissance Réaction de surcharge)

205050 <Emplacement>Couplage parallèle: Déblocage impulsions malgré blocage

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une partie puissance annonce le déblocage des impulsions alors que les impulsions ne sont pas débloquées.
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Valeur de signalisation : %1
Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause: Sur une ou plusieurs parties puissance, les impulsions n'ont pu être débloquées.
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Valeur de signalisation : %1
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Valeur de signalisation : -
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Valeur de signalisation : %1
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 (Activer/désactiver Composant de partie puissance), p0895 (Activer/désactiver Composant de partie puissance), p0897 (Axe en stationnement Sélection)

205055 <Emplacement>Couplage en parallèle: Parties puissance avec des numéros de code illicites

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Valeur de signalisation : paramètre : %1
Réaction : ARRÊT2 (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.

205056 <Emplacement>Couplage en parallèle: Partie puissance Versions EEPROM diff.

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Valeur de signalisation : paramètre : %1
Réaction : ARRÊT2 (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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Valeur de signalisation : paramètre : %1
Réaction : ARRÊT2 (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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1)

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.

205066 <Emplacement>Couplage en parallèle : Dissymétrie exagérée de la tension VSM

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: L'écart entre les différentes tensions du Voltage Sensing Module (VSM) dépasse le seuil d'alarme réglé dans p7324.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1 : Tension VSM u1 - u2.
2 : Tension VSM u2 - u3.

Remède:
- Contrôler et adapter le cas échéant le seuil d'alarme p7324.
- Contrôler les câbles de raccordement. Les mauvais contacts peuvent causer des pics de tension.
- Contrôler les raccordements réseau, les disjoncteurs réseau et les contacteurs de shuntage.
- Contrôler les inductances du circuit de filtrage et les capacités de filtre. Tous les filtres réseau parallèles doivent être du même type et ne doivent présenter aucune inductance ou aucun condensateur défectueux.
- Désactiver (p7001) ou, le cas échéant, remplacer le Voltage Sensing Module (VSM) défectueux et la partie puissance défectueuse.

Voir aussi : p7001 (Couplage en parallèle Déblocage parties puissance), p7324 (Couplage en parallèle VSM Tension Dissymétrie Seuil d'alarme)

205118 <Emplacement>Contacteur de précharge Surveillance de simultanéité Temps dépassé

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, information complémentaire : %2

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, 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) :
yyyyxxxx hex : yyyy = information complémentaire, xxxx = cause du défaut
Cause du défaut :
Bit 0 = 1 : erreur de simultanéité lors de la fermeture des contacteurs.
Bit 1 = 1 : erreur de simultanéité lors de l'ouverture des contacteurs.
Information complémentaire :
Bit 0 = 1 : le contacteur PDS0 est fermé.
Bit 1 = 1 : le contacteur PDS1 est fermé.
Bit 2 = 1 : le contacteur PDS2 est fermé.
Bit 3 = 1 : le contacteur PDS3 est fermé.
Bit 4 = 1 : le contacteur PDS4 est fermé.
Bit 5 = 1 : le contacteur PDS5 est fermé.
Bit 6 = 1 : le contacteur PDS6 est fermé.
Bit 7 = 1 : le contacteur PDS7 est fermé.
Remarque :
ALM : Active Line Module
BLM : Basic Line Module
PDS : Power unit Data Set (jeu de paramètres de la partie puissance)
SLM : Smart Line Module

Remède: - Vérifier le réglage du délai de timeout (p0255[4, 6]).
- Vérifier 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, information complémentaire : %2

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, 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) :
yyyyxxxx hex : yyyy = information complémentaire, xxxx = cause du défaut
Cause du défaut :
Bit 0 = 1 : erreur de simultanéité lors de la fermeture des contacteurs.
Bit 1 = 1 : erreur de simultanéité lors de l'ouverture des contacteurs.
Information complémentaire :
Bit 0 = 1 : le contacteur PDS0 est fermé.
Bit 1 = 1 : le contacteur PDS1 est fermé.
Bit 2 = 1 : le contacteur PDS2 est fermé.
Bit 3 = 1 : le contacteur PDS3 est fermé.
Bit 4 = 1 : le contacteur PDS4 est fermé.
Bit 5 = 1 : le contacteur PDS5 est fermé.
Bit 6 = 1 : le contacteur PDS6 est fermé.
Bit 7 = 1 : le 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1)

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 (Tension de raccordement des variateurs), p0857 (Partie puissance Délai de timeout)

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 (p. 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1)

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

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La partie puissance ne prend pas en charge le mode de fonctionnement Smart Mode ou la vobulation de la fréquence est activée (p1810).

Remède: - Régler la période d'échantillonnage appropriée 250 µs <= p0115[0] <= 400 µs (p. 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.
- Le Smart Mode n'est pas autorisé lorsque le bloc de commande logiciel est activé (p1810.2 = 1 ou p1810.13 = 1). Il convient de désactiver soit le Smart Mode (p3400.0 = 0) soit le bloc de commande logiciel.
- Pour A_INF : Désactivation du mode Smart avec p3400.0 = 0 et activation de la régulation de la tension avec p3400.3 = 1. Pour les parties puissance Booksize il faut veiller à ce que, pour une tension de raccordement p0210 > 415 V par défaut, seul le mode Smart soit possible. 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 (Partie puissance Propriétés du firmware 1)

206052 <Emplacement>Alimentation: Pas d'analyse de la température du filtre

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (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 (Partie puissance Propriétés du firmware 1), p0220

206080 <Emplacement>Alimentation: Paramètre incorrect

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le réglage d'un paramètre de l'alimentation est incorrect.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Numéro du paramètre concerné.

Voir aussi : p0220, p3665, p3667, p3668

Remède: Modifier le paramètre indiqué dans la valeur de défaut en conséquence.

Voir aussi : p0220, p3665, p3667, p3668

206100 <Emplacement>Alimentation: Coupure suite à sous-tension réseau

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La valeur filtrée (stationnaire) de la tension réseau est inférieure au seuil de défaut (p0283).
Condition de défaut: Ueff < 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La valeur filtrée (stationnaire) de la tension réseau est inférieure au seuil d'alarme (p0282).
Condition d'alarme: Ueff < 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

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1)

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.
Pendant qu'une alarme de tension réseau (A06205) ou une alarme de symétrie du courant (A06206) était active, un autre problème est survenu et a provoqué une coupure. Les valeurs d'alarme de A06205 et A06206 peuvent donner des indications supplémentaires sur la cause de la coupure.
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, les bornes de raccordement et les fusibles.
- Contrôler le raccordement et la taille du filtre réseau ou 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 alarmes précédentes A06205/A06206 et des valeurs d'alarme.

Voir aussi : p3463 (Alimentation Détect. coupures de phase Modification angle réseau)

206205 <Emplacement>Alimentation : creux de tension pour au moins une phase réseau

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause:
Creux de tension ou surtension dans une ou plusieurs phases réseau détecté en fonctionnement.

L'événement est affiché dans le paramètre d'état r3405.2.

Sauf indication contraire dans les valeurs d'alarme, les impulsions au moment de l'alarme sont bloquées pendant une durée minimale de 8 ms.

Même pour les valeurs d'alarme avec blocage des impulsions, la signalisation de fonctionnement de l'alimentation est conservée dans r0863.0.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter bit par bit) :

Bit 0 : Écart d'angle de phase réseau suite à une perturbation du réseau (valeur limite p3463).

Bit 2 : Écart de courant actif.

Bit 3 : Écart 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 : événement courant de crête.

Bit 8 : écart d'angle de phase réseau détecté en Smart Mode (p3400.0 = 1). En outre, pour l'Extended Smart Mode (p3440.1 = 1) : aucun blocage des impulsions n'a lieu.

Bit 9 : creux de tension du circuit intermédiaire détecté en Smart Mode (p3400.0 = 1).

Bit 11 : erreur de détection de la tension réseau détectée en Smart Mode (p3400.0 = 1).

Bit 12 : écart de tension réseau détecté en Extended Smart Mode (p3400.0 = 1, p3440.1 = 1). Aucun blocage des impulsions n'a lieu.

Bit 14 : défaut courant de recharge.

Remède: Actions requises en présence de cette alarme :

- Contrôler le réseau, les bornes de raccordement et les fusibles.
- Contrôler la qualité et la puissance du réseau.
- Vérifier la charge.

Selon la valeur d'alarme dans r2124, on a en plus :

Concernant 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.

Concernant bit 2 = 1 :

Un défaut de réseau s'est produit ou le régulateur est mal réglé. Vérifier le réglage du régulateur et la charge.

Concernant bit 3 = 1 :

Présence d'un défaut de réseau. 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.

Concernant bit 4 = 1 :

Une coupure du réseau ou une surtension réseau a eu lieu.

Concernant bit 5 = 1 :

Une coupure du réseau ou une sous-tension réseau a eu lieu.

Concernant bit 7 = 1 :

Coupure de courant d'impulsion de crête pour cause de défaut de réseau, de surcharge ou d'inductance réseau incorrecte/ manquante.

Concernant bit 8 = 1 :

Présence d'un défaut de réseau.

Concernant bit 9 = 1 :

sous-tension réseau ou surcharge.

Concernant bit 11 = 1 :

Défaut dans au moins une phase réseau.

Concernant bit 12 = 1 :

Défaut de tension alimentation dans au moins une phase réseau. Contrôler les réglages dans p3444[2, 3].

Concernant bit 14 = 1 :

Surcharge de l'alimentation ou défaut dans au moins une phase réseau.

Voir aussi : r3405, p3463 (Alimentation Détect. coupures de phase Modification angle réseau)

206206 <Emplacement>Alimentation : Courants réseau Dissymétrie Alarme

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La dissymétrie des trois courants réseau au niveau des bornes de raccordement de la partie puissance dépasse le seuil d'alarme réglé (p3465).

Une dissymétrie de courant est généralement due à une dissymétrie de la tension réseau ou à une coupure de phase réseau (p. ex. déclenchement d'un fusible ou desserrage d'une borne). La signalisation est en outre signalée comme coupure de phase possible dans le paramètre d'état r3405.2.

Les fluctuations de puissance cycliques dans le circuit intermédiaire à la fréquence réseau peuvent également engendrer des valeurs efficaces inégales des courants réseau. Dans un tel cas de fonctionnement, la désactivation de la surveillance est recommandée (p3465[0, 3] = 0).

Valeur d'alarme (r2134, virgule flottante):

Chiffres avant la virgule :

valeur efficace maximale du courant de phase en ampères.

Chiffres après la virgule :

quotient des valeurs efficaces minimale et maximale du courant de phase.

Remède: - Contrôler le réseau, les bornes de raccordement et les fusibles.
- Contrôler la qualité et la puissance du réseau.
- Vérifier la charge.
- Vérifier le réglage de p3462 et p3465.
Voir aussi : r3405, p3465 (Alimentation Symétrie de courant Seuils de surveillance)

206207 <Emplacement>Alimentation : courants réseau Dissymétrie

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La dissymétrie des courants réseau est trop élevée en permanence.
La cause probable en est la panne d'une phase réseau.
Valeur de défaut (r2133, virgule flottante) :
Chiffres avant la virgule :
valeur efficace maximale du courant de phase en ampères.
Chiffres après la virgule :
quotient des valeurs efficaces minimale et maximale du courant de phase.

Remède: - Tenir compte de l'alarme précédente A06206 ainsi que de la valeur d'alarme.
- Contrôler le réseau, les bornes de raccordement et les fusibles.
- Contrôler les réglages dans p3462 et p3465.
- Contrôler le raccordement et la taille du filtre réseau ou de l'inductance de commutation réseau.

206208 <Emplacement>Alimentation: Tension réseau Dissymétrie

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La dissymétrie des tensions dans les phases réseau est trop grande.
La cause probable en est la panne d'une phase réseau.
Remarque :
Ce message n'est généré que lorsque la surveillance de dissymétrie est activée (p3640.1 = 1).

Remède: - Contrôler le réseau, les bornes de raccordement et les fusibles.
- Vérifier les valeurs de réglage pour la dissymétrie des phases (p3647[0, 1]).

206210 <Emplacement>Alimentation: Courant total trop élevé

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La somme lissée des courants de phase (i1 + i2 + i3) 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

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La somme lissée des courants de phase (i1 + i2 + i3) 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 (valeur de crête).

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 des défauts à la terre Seuil de coupure)

206215 <Emplacement>Alimentation: Courant total trop élevé

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La somme lissée des courants de phase (i1 + i2 + i3) 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

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Un changement de capacité du filtre réseau a été détecté dans au moins une phase réseau.
Les tensions et courants de phase du filtre réseau mesurés avec un VSM présentent un écart des capacités de 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 actuellement calculée en µF (arrondie à la valeur entière).
Remarque :
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).
- Vérifier le câblage correct du VSM :
Les tensions différentielles u12 et u23 doivent être présentes aux entrées 100 V / 690 V du VSM.
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.
En cas de couplage en parallèle de parties puissance :
- Le paramètre r3677[0...2] indique la valeur moyenne de toutes les capacités de filtre.
- Les paramètres r7320[0...n], r7321[0...n] et r7322[0...n] indiquent la capacité de chacun des filtres. Le filtre défectueux peut être localisé par le biais du VSM correspondant.
Remarque :
VSM : Voltage Sensing Module
Voir aussi : p0221, p3660, p3670, p3676

206255 <Emplacement>Alimentation : seuil de température non admissible

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Au moins un des seuils de température réglés se trouve en dehors de la plage de valeurs autorisée.
Pour le type de sonde KTY84 (p3665 = 2) ou PT1000 (p3665 = 6) la plage de valeurs de 181 °C à 300 °C n'est pas autorisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter bit par bit) :
Le numéro de bit correspond au numéro du Voltage Sensing Module (VSM) concerné.
Bit 0 :
La valeur dans p3667/p3668 se trouve en dehors de la plage de valeurs autorisée.
Pour les Active Interface Modules à refroidissement par liquide (AIM, voir p0220), la plage de valeurs de 71 °C à 300 °C est également non autorisée.
Bit 1 :
La valeur dans p5467[0]/p5468[0] se trouve en dehors de la plage de valeurs autorisée.
Bit 2 :
La valeur dans p5467[1]/p5468[1] se trouve en dehors de la plage de valeurs autorisée.
Voir aussi : p3667, p3668, p5467 (VSM2 Surchauffe Seuil d'alarme), p5468 (VSM2 Surchauffe Seuil de coupure)

Remède: Régler les seuils de température à l'intérieur de la plage de mesure.

206260 <Emplacement>Alimentation: Température du filtre réseau trop élevée

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1)

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

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1)

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

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La tension réseau efficace Ueff 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: Ueff * 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 (Tension de circuit intermédiaire stationnaire maximum)

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 (Tension de raccordement des variateurs), p0280 (Tension de circuit intermédiaire stationnaire maximum)

206301 <Emplacement>Alimentation : surtension réseau

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : tension réseau : %1

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: Ueff < p0281 * p0210.
Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante) :
Tension réseau stationnaire courante.
Voir aussi : p0281 (Surtension du réseau Seuil d'alarme)

Remède: - Contrôler le réseau.
- Vérifier la tension de raccordement (p0210).
- Contrôler le seuil d'alarme (p0281).
Voir aussi : p0210 (Tension de raccordement des variateurs), p0281 (Surtension du réseau Seuil d'alarme)

206310 <Emplacement>Alimentation : paramétrage incorrect de la tension de raccordement (p0210)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : tension réseau : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: À 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 < Ueff < 110 % * p0210
Valeur de défaut (r0949, virgule flottante) :
Tension de réseau Ueff présente.
Voir aussi : p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

Remède: - Contrôler la tension de raccordement paramétrée et la modifier le cas échéant (p0210).
- Contrôler la tension réseau.
Voir aussi : p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

206310 <Emplacement>Paramétrage incorrect de la tension de raccordement (p0210)

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

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 (Tension de raccordement des variateurs)

Remède: - Contrôler la tension de raccordement paramétrée et la modifier le cas échéant (p0210).
- Contrôler la tension réseau.
Voir aussi : p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

206311 <Emplacement>Alimentation: Tension de raccordement (p0210) incorrecte

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : tension réseau : %1

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1)

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.
À 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 < Ueff < 120 % * p0210
Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante) :
Tension de réseau Ueff présente.
Voir aussi : p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

Remède: - Contrôler la tension de raccordement paramétrée et la modifier le cas échéant (p0210).
- Contrôler la tension réseau.
Voir aussi : p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

206320 <Emplacement>Maître/esclave: Commande pour multiplexeur à 4 canaux non valide

Objet entraînement : A_INF_828

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : fréquence réseau : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La fréquence réseau présente f_réseau est supérieure au seuil d'alarme paramétré (f_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.
Si la fréquence réseau reste supérieure au seuil d'alarme paramétré, l'alarme est à nouveau générée.
2. Au cours du fonctionnement de l'unité d'alimentation.
Conséquence :
L'unité d'alimentation reste dans l'état de fonctionnement et l'alarme A06350 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

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : fréquence réseau : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La fréquence réseau présente f_réseau est inférieure au seuil d'alarme paramétré (f_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.
Si la fréquence réseau reste inférieure au seuil d'alarme paramétré, l'alarme est à nouveau générée.
2. Au cours du fonctionnement de l'unité d'alimentation.
Conséquence :
L'unité d'alimentation reste dans l'état "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

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

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.
Cette alarme est supprimée automatiquement une fois la mesure terminée.

206401 <Emplacement>Alimentation : identification des caractéristiques / mode test du transformateur sélectionné/actif

Objet entraînement : A_INF_828

Valeur de signalisation : %1

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.
Cette alarme est supprimée automatiquement au terme de l'identification.

206500 <Emplacement>Alimentation : synchronisation réseau impossible

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1)

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 d'une fréquence réseau incorrecte ou en raison de distorsions trop importantes de la tension réseau.
Après 20 tentatives, la synchronisation et de ce fait le processus de mise en marche sont abandonnés.
En particulier pour le châssis ALM, la non-fermeture d'un contacteur de bypass ou d'un disjoncteur peut être une cause possible.

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.
- Le cas échéant, vérifier le contacteur de bypass présent et sa commande.
- Le cas échéant, vérifier l'état du disjoncteur et de sa commande.
- En cas de fortes distorsions de la tension réseau, le seuil de tolérance p3457[2] peut être adapté après une évaluation par des experts.

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, p3457

206502 <Emplacement>Alimentation : aucune synchronisation du réseau obtenue dans la magnétisation du transformateur

Objet entraînement : A_INF_828

Valeur de signalisation : -

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: Échec démarrage autonome du réseau

Objet entraînement : A_INF_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le démarrage autonome du réseau a échoué.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
État du démarrage autonome (correspond à r5482).
Pour la valeur de défaut r0949 = 109 :
Un réseau a été détecté (fréquence et tension à l'intérieur des limites spécifiées p0281 à p0285) au début d'un démarrage autonome (p5581 = 1).
Pour toutes les autres valeurs de défaut :
Le temps maximal pour le démarrage autonome (p5581[2]) a été dépassé.

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: Échec synchronisation réseau isolé

Objet entraînement : A_INF_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La synchronisation du réseau isolé a échoué.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
État dans lequel la synchronisation du réseau isolé est restée (correspond à r5482).
Voir aussi : r5482 (Réseau Synchronisation État)

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

Objet entraînement : A_INF_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Lors de la magnétisation du transformateur, la limite du courant a été dépassée (r0068 > p5494[1] * r0207).

Remède: - Contrôler la valeur limite de courant (p5494[1]).
- Contrôler la présence éventuelle d'un court-circuit au primaire du transformateur.
- Vérifier les signaux de commande et du retour d'information du disjoncteur.
Voir aussi : p5494 (Transformateur Magnétisation Valeurs de normalisation)

206601 <Emplacement>Alimentation: Mesure de l'offset de courant interrompue

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 ARRÊT1 = 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

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Après un ARRÊT1 = 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT (ARRÊT2)

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. À 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

Objet entraînement : A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 (Tension de raccordement des variateurs), p0280 (Tension de circuit intermédiaire stationnaire maximum), p3480 (Alimentation Facteur de réglage Limite)

206810 <Emplacement>Alimentation : Tension de circuit intermédiaire Seuil d'alarme dépassé par le bas

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

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.
Remarque :
Le dépassement par le bas du seuil d'alarme est également affiché via le bit d'état r3405.7.
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), r3405

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 (p. ex. avec une identification automatique du réseau (p3410 = 4, 5)).

206849 <Emplacement>Alimentation: Mode court-circuitage actif

Objet entraînement : A_INF_828

Valeur de signalisation : -

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 réseau (r5444[0], r5512[0]) se situe sous la limite de tension de 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

Objet entraînement : A_INF_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (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

Objet entraînement : A_INF_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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]).
2 : Dépassement par le bas de la valeur de seuil de tension de la surveillance de tension de conducteur (p3678[0]).
x1 :
Dépassement par le haut de la valeur de seuil de courant (p3678[1]).
Le chiffre des dizaines représente le numéro de partie puissance de l'Active Interface Module concerné.
Exemple :
01 : Surintensité dans le filtre réseau 1.
11 : Surintensité dans le filtre réseau 2.
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

Objet entraînement : A_INF_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: L'activation du module de fonction est impossible.
Au moins l'une des propriétés suivantes n'est pas disponible sur la partie puissance :
- Bloc de commande avec régulation de limitation de courant (r0192.19).
- Bloc de commande avec limitation de courant toutes phases (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 (Partie puissance Propriétés du firmware 1)

Remède:
- Vérifier si la partie puissance utilisée dispose de la propriété "Bloc de commande avec régulation de limitation de courant" (r0192.19) ou "Bloc de commande avec limitation de courant toutes phases" (r0192.30).
- Le cas échéant, utiliser une partie puissance qui possède au moins l'une de ces propriétés.

206900 <Emplacement>Braking Module: Défaut (1 -> 0)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : B_INF_828

Valeur de signalisation : %1
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause: Le Braking Module interne a été verrouillé à l'aide de l'entrée binecteur p3680 = état logique 1.
À 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

Objet entraînement : B_INF_828
Valeur de signalisation : %1
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

Objet entraînement : B_INF_828
Valeur de signalisation : %1
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

Objet entraînement : B_INF_828
Valeur de signalisation : -
Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, 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

Objet entraînement : B_INF_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1)

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

Objet entraînement : B_INF_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 :
Ce défaut peut également être émis 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: KTY84/PT1000 :

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.

300 :

Modèle thermique du moteur 3 : la température après l'écoulement du délai de timeout est toujours supérieure au seuil d'alarme.

301 :

Modèle thermique du moteur 3 : température trop élevée 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 (I2t) : température trop élevée.
300 :
Modèle thermique du moteur 3 : température trop élevée.
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 (I2t) :
- Contrôler la constante de temps thermique (p0611).
- Vérifier le seuil d'alarme.
Modèle thermique du moteur 3 :
- Contrôler le type de moteur.
- Contrôler le seuil d'alarme.
- Contrôler les paramètres du moteur.
Voir aussi : r0034 (Taux d'utilisation du moteur Modèle thermique), p0351 (Position du piston Fréquence propre minimale), p0605 (Mot_temp_mod 1/2 Seuil sonde et valeur de température), p0611 (Modèle de moteur I2t Constante de temps thermique), p0612 (Mod_therm_mot activation), r5397 (Mod_therm_mot 1/3 Température ambiante Représentation p0613)

207013 <Emplacement>Entraînement: Modèle thermique du moteur Configuration Défaut

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 (r5398) est supérieure à la valeur de seuil pour le défaut (r5399).
Voir aussi : p0610 (Surchauffe du moteur Réaction), p5390 (Mod_therm_mot 1/3 Seuil d'alarme), p5391 (Mod_therm_mot 1/3 Seuil de défaut)

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 (r5398, r5399).
Voir aussi : p0610 (Surchauffe du moteur Réaction), p5390 (Mod_therm_mot 1/3 Seuil d'alarme), p5391 (Mod_therm_mot 1/3 Seuil de défaut)

207015 <Emplacement>Entraînement: Sonde thermométrique moteur Alarme

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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, PT1000 : R > 1720 ohms).
- Résistance mesurée trop faible (CTP : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms, PT1000 : R < 603 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).
- Vérifier le réglage du seuil inférieur (p4622).
Voir aussi : r0035, p0600, p0601, p0607, p4622

207016 <Emplacement>Entraînement: Sonde thermométrique moteur Défaut

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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, PT1000 : R > 1720 ohms).
- Résistance mesurée trop faible (CTP : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms, PT1000 : R < 603 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.
- Vérifier le réglage du seuil inférieur (p4622).

Voir aussi : r0035, p0600, p0601, p0607, p4622

207017 <Emplacement>Température additionnelle Seuil d'alarme dépassé

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 une durée supérieure au temps réglé dans p4103).
1 :
Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY : R > 1630 ohms, PT1000 : R > 1720 ohms).
Résistance mesurée trop faible (KTY : R < 50 ohms, PT1000 : R < 603 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

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

Valeur de signalisation : paramètre : %1

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.
Voir aussi : p0310, p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, 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

207082 <Emplacement>Macro: Exécution impossible

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, information complémentaire : %2, numéro de paramètre provisoire : %3

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 (p. 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: Ficher ACX non trouvé

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : paramètre : %1

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : paramètre : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

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 les 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).
1800 :
Une fréquence de découpage plus adaptée a été affectée par défaut.
Voir aussi : p0640, p1082, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

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 au quart de la fréquence d'horloge du régulateur de courant (1/p0115[0]).

207088 <Emplacement>Commutation d'unité: Dépassement de limite de paramètre dû à la commutation d'unité

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

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 (Norme CEI/NEMA), p0349 (Système d'unités Paramètres du schéma équivalent moteur), p0505 (Système d'unités Sélection)

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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 (Norme CEI/NEMA), p0349 (Système d'unités Paramètres du schéma équivalent moteur), p0505 (Système d'unités Sélection)

Remède: Réinitialiser les commutations d'unités sur le réglage usine.

207090 <Emplacement>Entraînement: Limite de couple haute inférieure à limite basse

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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 >= P2.

207091 <Emplacement>Entraînement : Dynamique du régulateur de courant déterminée non valide

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Lorsque l'optimisation par un seul bouton (p5300 = 1) est activée, le régulateur de courant est mesuré après le déblocage des impulsions. Cette évaluation a mis en évidence que la boucle de régulation de courant n'est pas réglée de manière appropriée.
Causes possibles :
- Erreur de réglage du régulateur de courant.
- L'amplitude PRBS a été réglée sur une valeur trop élevée (p5296).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
1 : La dynamique est trop faible.
2 : Le régulateur de courant est instable.
Remarque :
PRBS : Pseudo Random Binary Signal (signal binaire pseudo-aléatoire)

Remède:
- Répéter la mesure avec une amplitude d'excitation moins importante (p5296).
- Le cas échéant, adapter le gain proportionnel du régulateur de courant (p1715).

207092 <Emplacement>Entraînement: Estimateur d'inertie pas encore prêt

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: L'estimateur d'inertie n'a pas encore déterminé de valeurs valides.
Le calcul de l'accélération ne peut pas être exécuté.
L'estimateur d'inertie est stabilisé lorsque les valeurs de frottement (p1563, p1564) ainsi que la valeur d'inertie (p1493) ont été déterminées et que le signal d'état correspondant a été mis à 1 (r1407.26 = 1).
Le comportement de l'estimateur d'inertie est influencé par les paramètres suivants :
p1560, p1561, p1562

Remède: Déplacer l'axe jusqu'à ce que l'estimateur d'inertie soit stabilisé.
Cette alarme disparaît automatiquement dès que l'estimateur d'inertie s'est stabilisé.

207093 <Emplacement>Entraînement: Signal de test Défaut

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Un défaut a été constaté lors de l'exécution de la fonction "Signal de test" (p5307.1 = 1).
La fonction n'a pas été exécutée ou elle a été annulée.
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 (r1407.26) en l'espace du temps paramétré (p5309).
3 : La distance paramétrée a été dépassée (p5308).
4 : Aucun capteur moteur paramétré (régulation de vitesse sans capteur).
5 : L'offset (p5297) est trop grand pour la distance paramétrée (p5308).
6 : Le déblocage des impulsions a été supprimé au cours du déplacement.
7 : Consigne de vitesse différente de zéro.
Voir aussi : p5307 (Optimisation par un seul bouton Activer le signal de test), p5308 (Optimisation un seul bouton Signal test Limitation déplacement), p5309 (Optimisation par un seul bouton Signal de test Durée)

Remède: Valeur de défaut = 1 :
- Définir une limitation de déplacement (p5308).
Valeur de défaut = 2 :
- Augmenter la durée ou la limitation de déplacement (p5309, p5308).
Valeur de défaut = 3 :
- Contrôler la limitation de déplacement (p5308).
Valeur de défaut = 4 :
- Configurer la régulation de vitesse avec capteur.
Valeur de défaut = 5 :
- Augmenter la limitation de déplacement p5308 ou diminuer l'offset p5297.
- Pour acquitter le défaut, mettre préalablement p5300 à zéro.
- Avec le réglage d'usine, la durée du signal de test est d'environ 1,3 s. Lorsque, par exemple, une valeur de 60 tr/min est réglée pour l'offset (p5297), on obtient une distance d'environ 1,3 tour. Par conséquent, une valeur supérieure à cette distance + 10 % de réserve de régulation doit être paramétrée dans p5308 (p. ex. p5308 = 515 °). La distance dépend en outre de la période d'échantillonnage du régulateur de vitesse (p0115[1]) et de la configuration du régulateur (p5271).
Valeur de défaut = 6 :
- Laisser l'entraînement sous tension jusqu'à ce que la fonction "Signal de test" soit complètement terminée.
Valeur de défaut = 7 :
- Définir la consigne de vitesse sur zéro. La consigne a été spécifiée le cas échéant via le tableau de commande.

207094 <Emplacement>Dépassement général de limite de paramètre

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La valeur de paramètre a été corrigée automatiquement en raison du dépassement de la limite d'un paramètre.
Limite minimale dépassée --> Le paramètre est réglé à la valeur minimale.
Limite maximale dépassée --> Le paramètre est réglé à la valeur maximale.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre dont la valeur a dû être adaptée.

Remède: Vérifier les valeurs de paramètres adaptées et les corriger le cas échéant.

207095 <Emplacement>Entraînement: Optimisation par un seul bouton activée

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La fonction Optimisation par un seul bouton est activée.
Lors du prochain ordre MARCHE, l'optimisation par un seul bouton sera effectuée.
Voir aussi : p5300 (Auto-optimisation Sélection)

Remède: Non nécessaire.
L'alarme est automatiquement supprimée une fois que l'optimisation par un seul bouton (p5300 = 0) a été exécutée.

207097 <Emplacement>Entraînement : signal de test Défaut Limitation de déplacement

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : Cause du défaut : %1, distance de déplacement : %2

Réaction : ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Un défaut a été constaté lors de l'exécution de la fonction "Signal de test" (p5307.1 = 1) ou Auto-optimisation Sélection (p5300 = 1).
La fonction n'a pas été exécutée ou elle a été annulée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
yyyyxxxx hex : yyyy = cause du défaut, xxxx = distance de déplacement
Cause du défaut = 4 :
- La distance de déplacement jusqu'au fin de course logiciel EPOS est insuffisante.
Voir aussi : p5307 (Optimisation par un seul bouton Activer le signal de test), p5308 (Optimisation un seul bouton Signal test Limitation déplacement), p5309 (Optimisation par un seul bouton Signal de test Durée)

Remède: - Saisir la distance de déplacement dans le paramètre p5308 ou désélectionner la fonction concernée dans p5301.
Pour la cause de défaut = 1, 2, des distances de déplacement réduites sont éventuellement possibles.
Si cause du défaut = 1 :
- Désélectionner le bit 0 et le bit 1 dans le paramètre p5301.
Si cause du défaut = 2 :
- Désélectionner le bit 2 dans le paramètre p5301.
Si cause du défaut = 3 :
- Désélectionner le bit 4 et le bit 5 dans le paramètre p5301.
Si cause du défaut = 4 :
- Modifier le sens de déplacement de l'optimisation par un seul bouton via p5308.
- Augmenter la distance par rapport au fin de course logiciel EPOS par un déplacement manuel.

207098 <Emplacement>Entraînement : optimisation par un seul bouton Erreur de configuration

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: L'optimisation par un seul bouton Configuration (p5301) demandée n'est pas prise en charge.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 5 :
La fonction nécessite l'activation du module de fonction "Advanced Positioning Control" (APC).
Voir aussi : p3700 (AVS/APC Configuration), p5301 (Optimisation par un seul bouton Configuration)

Remède: Concernant bit 5 = 1 :
- Activer le module de fonction "APC" (r0108.7 = 1).
- Activer la fonction "APC sans capteur côté charge" (p3700.2 = 1).

207100 <Emplacement>Entraînement: Périodes d'échantillonnage non réinitialisables

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : paramètre : %1

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, p. 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: L'ordre MARCHE/ARRÊT1 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2, NEANT)
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (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.
- Pour G150LE (extension de puissance)/G150HP (High Power) :

si les disjoncteurs sont surveillés avec la commande du contacteur réseau de l'objet entraînement B_INF contrairement aux prescriptions, le paramètre p0869.1 doit être réglé sur 0 pour B_INF.

Voir aussi : p0860 (Contacteur réseau Signal en retour), p0861 (Contacteur réseau Délai de timeout)

207300 <Emplacement>Entraînement: Contacteur réseau Absence de signalisation en retour

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (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 (Contacteur réseau Signal en retour), p0861 (Contacteur réseau Délai de timeout)

207320 <Emplacement>Entraînement: Redémarrage automatique annulé

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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.
- 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.
- Augmenter ou désactiver le délai de timeout de la partie puissance (p0857).

207321 <Emplacement>Entraînement: Redémarrage automatique actif

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 débloquées, 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 d'alarme (r2124, 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) a été activé sans activation du module de fonction "Régulation étendue du couple" (lorsque le module de fonction est activé : r0108.1 = 1).

5 : la caractéristique kT(iq) est activée (p1780.9 = 1). Cependant la valeur caractéristique kT kT1 est 0 (p0645). La fonction n'est pas active.

Remède: Valeur d'alarme = 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 d'alarme = 3 :

- Activer la compensation du défaut de représentation de tension dans le variateur (p1780.8 = 1).

Valeur d'alarme = 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).

Valeur d'alarme = 5 :

- Laisser la mesure en rotation (p1959.6, p1960) déterminer les paramètres de la caractéristique kT (p0645 ... p0648).
- Saisir les paramètres de la caractéristique kT (p0645 ... p0648) (s'ils sont connus).
- Le cas échéant, désactiver la caractéristique kT (p1780.9 = 0).

207334 <Emplacement>Fonction impossible

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: La fonction sélectionnée est impossible avec cette configuration.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

0 :

La fonction "Accostage de butée" (p1545) a été sélectionnée alors que le fonctionnement sans capteur ou le mode U/f est actif.

Remède: Valeur de défaut = 0 :

- Utiliser la régulation de vitesse avec capteur.
- Désélectionner le cas échéant la fonction "Accostage de butée".

207350 <Emplacement>Entraînement: Détecteur paramétré sur la sortie TOR

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le détecteur est connecté sur une entrée/sortie TOR bidirectionnelle et la borne et 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

Objet entraînement : SERVO_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le détecteur est connecté sur une entrée/sortie TOR bidirectionnelle et la borne et 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, jeu de paramètres d'entraînement : %2

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La compensation du couple de saillance est sélectionnée et n'est pas prise en charge (entièrement).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxx hex : yyyy = cause du défaut, xx = 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).
yyyy = 3 :
Le moteur n'a pas de capteur (p0187 = 99).
yyyy = 4 :
L'apprentissage a été activé (p5251) alors que la régulation sans capteur (p1300 = 20 ou p1404 < 12 tr/min ou 12 m/min ou p1317 = 1) a été sélectionnée.
yyyy = 5 :
La table interne est active, mais la période p5253 n'est pas réglée sur 1.

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.
Si cause du défaut = 4 :
N'activer l'apprentissage qu'en fonctionnement avec capteur (p1300, p1404, p1317).
Si cause du défaut = 5 :
- Régler la période p5253 sur 1.
- Activer et apprendre la table externe (p5250.0 = 1, p5251).
Voir aussi : p5250 (Compensations Configuration), p5251 (Compensation du couple de saillance Activer l'apprentissage)

207355 <Emplacement>Entraînement : erreur de compensation du couple de saillance lors de l'apprentissage

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une erreur de compensation du couple de saillance s'est produite lors de l'apprentissage.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 :
La vitesse d'apprentissage est trop élevée.
- En rotation : valeur absolue supérieure à 5 [tr/min]
- Linéaire : valeur absolue supérieure à 0,5 [m/min]
2 :
L'offset de l'angle de commutation (p0431) est pris en compte et a été modifié.

Remède: Valeur de défaut = 1 :
Répéter l'apprentissage avec une consigne de vitesse inférieure.
Vitesses recommandées :
- En rotation 2 [tr/min]
- Linéaire 0,1 [m/min]
Valeur de défaut = 2 :
Nouvel apprentissage et enregistrement requis.
Voir aussi : p5250 (Compensations Configuration), p5251 (Compensation du couple de saillance Activer l'apprentissage)

207356 <Emplacement>Entraînement : Compensation du couple de saillance N° de série du moteur ou du capteur différent

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, jeu de paramètres d'entraînement : %2

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La compensation du couple de saillance est activée par table externe (p5260, p5261) (p5250.0 = 1), n'est pas effective ou est mal paramétrée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxx hex : yyyy = cause du défaut, xx = jeu de paramètres d'entraînement
yyyy = 1 :
Le moteur ou le capteur a été remplacé ou la table externe n'a pas été apprise.
yyyy = 2 :
La compensation du couple de saillance par table externe a été activée pour plusieurs jeux de paramètres moteur et les numéros de série ne correspondent pas. Il n'existe qu'une seule table externe.
yyyy = 3 :
La compensation du couple de saillance par table externe a été activée pour plusieurs jeux de paramètres moteur et p0826 indique qu'il s'agit de moteurs différents. Il n'existe qu'une seule table externe.
yyyy = 4 :
La compensation du couple de saillance par table externe a été activée pour des jeux de paramètres avec différents jeux de paramètres codeur (EDS). La compensation du couple de saillance avec table externe prend en charge un seul capteur.

Remède: Si cause du défaut = 1 :
Apprendre de nouveau la table de couple de saillance (p5251).
Si cause du défaut = 2 :
Activer la compensation du couple de saillance avec table externe uniquement pour des jeux de paramètres moteur (MDS) avec le même moteur (p5250.0).
Si cause du défaut = 3 :
Activer la compensation du couple de saillance avec table externe uniquement pour des jeux de paramètres moteur (MDS) avec le même moteur (p5250.0). Pour un même moteur, régler p0826 sur la même valeur.
Si cause du défaut = 4 :
Activer la compensation du couple de saillance avec table externe uniquement pour des jeux de paramètres avec le même capteur (p5250.0, p0187).
Voir aussi : p5250 (Compensations Configuration), p5251 (Compensation du couple de saillance Activer l'apprentissage)

207400 <Emplacement>Entraînement: Régulateur de tension maximale de circuit intermédiaire actif

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 (Mot d'état Régulation), p1240 (Régulateur Vdc ou surveillance de Vdc Configuration)

Remède: Non nécessaire.
Cette alarme est supprimée 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 (p1248).
Un écart de régulation peut résulter entre la vitesse de consigne et la vitesse réelle.
Une cause possible est, p. ex., la panne du secteur.
Voir aussi : r0056 (Mot d'état Régulation), p1240 (Régulateur Vdc ou surveillance de Vdc Configuration), p1248 (Tension circuit intermédiaire Seuil bas)

Remède: Non nécessaire.
Cette alarme est supprimée 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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).

207405 <Emplacement>Entraînement: Maintien cinétique Vitesse inférieure au seuil minimal

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Au cours du maintien cinétique de la tension, la vitesse (p1257, ou p1297 pour les entraînements de type Vector avec commande U/f) est passée en dessous du seuil minimal sans que le réseau n'ait été rétabli.

Remède: Contrôler le seuil de vitesse pour le régulateur Vdc_min (maintien cinétique de la tension) (p1257, p1297).

207410 <Emplacement>Entraînement: Sortie du régulateur de courant limitée

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: La condition "I_mes = 0 et Uq_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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, 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 I2t.
- 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)

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : CAPTEUR (ARRÊT2, 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 (p. 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 l'angle de position des pôles fourni par le capteur et le modèle du moteur a révélé une différence trop grande (p1778[1] > 80° électrique).

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 à 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 p. 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 -> 1).

Remarque :

En présence de courants élevés avec des moteurs à dynamique élevée (1FK7xxx-7xxx), il faut éventuellement désactiver la surveillance.

Voir aussi : r1778 (Modèle de moteur Différence d'angle de flux)

207413 <Emplacement>Entraînement: Angle de commutation incorrect (identification de position de pôles)

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : CAPTEUR (ARRÊT2, 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 ° él. par rapport à l'angle de capteur.

Pour VECTOR, pendant le référencement du capteur rotatif (p1990 = 2) :
- On a déterminé une différence > 6° 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : CAPTEUR (ARRÊT2, 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 (p. ex. codeur EnDat) et moteurs incorporés (p. 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3)

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, 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 du filtre (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, 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

Objet entraînement : A_INF_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

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 binaire) :
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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

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 binaire) :
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

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 binaire) :
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

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]).

207429 <Emplacement>Entraînement: DSC sans capteur impossible

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 Sélect 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1)

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1)

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 [tr/min] <= 11,695 * r0297/p0316 [Nm/A]

Moteurs linéaires : p1082 [m/min] <= 73,484 * r0297/p0316 [N/A]

Moteurs synchrones rotatifs sur le variateur haute fréquence :

p1082 [tr/min] <= 4,33165E9 * (-p0316 + racine(p0316^2 + 4,86E-9 * (r0297 * r0313)^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF]) / (r0297 * r0313^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF]))

Moteur linéaire sur le variateur haute fréquence :

p1082 [tr/min] <= 689,403 * p0315 * (racine(p0316^2 * p0315^2 + 0,191865 * r0297^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF]) / (r0297 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF]))

Moteurs asynchrones rotatifs sur le variateur haute fréquence :

p1082 [tr/min] <= maximum (2,11383E5 / (r0313 * racine((r0377 [mH] + r0382 [mH]) * p0234 [µF])) ; 0,6364 * r0297 * p0311[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 [tr/min] <= p0348 * (r0377 + p0233) / p0233

Le VPM court-circuite le moteur en cas de défaut. Étant 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 (p. 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 (Protection parasurtension des moteurs synchrones), p1231 (Court-circuit d'induit / freinage par injection CC Configuration)

207433 <Emplacement>Entraînement: Régulation avec capteur impossible car le capteur n'est pas sorti du stationnement

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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

207435 <Emplacement>Entraînement: forçage du générateur de rampe en cas de régulation vectorielle sans capteur

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Réaction : Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: En régulation vectorielle sans capteur (r1407.1), le générateur de rampe à été arrêté (p1141) ou shunté (p1122). Une commande interne de positionnement de la sortie du générateur de rampe a provoqué le gel de la consigne de vitesse ou n'a pas pu être exécutée.

L'entraînement est mis sous tension avec reprise au vol activée (p1200) et simultanément le générateur de rampe est shunté (p1122).

Remède: - Désactiver l'ordre d'arrêt du générateur de rampe (p1141).

- Ne pas shunter le générateur de rampe (p1122).

- Supprimer le défaut (p2101, p2119). Ceci est nécessaire si le générateur de rampe est arrêté par la commande JOG, et qu'en même temps la consigne de vitesse est bloquée (r0898.6).

Remarque :

En régulation vectorielle sans capteur, il n'est pas utile de lire la consigne principale de la régulation de vitesse via p1155 ou p1160 (p0922). Dans ce cas, la consigne principale devrait être appliquée en amont du générateur de rampe (p1070). La raison en est l'activation automatique des sorties du générateur de rampe lors de la transition du mode régulation de vitesse au mode commande de vitesse en boucle ouverte.

207439 <Emplacement>Entraînement: Fonction non prise en charge

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (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 (p9506 = 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, la 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).
- Désélectionner la fonction "Compensation de la tension du circuit intermédiaire dans la partie puissance" (p1810.1 = 0).

Voir aussi : r0192, p1810, p9506

207448 <Emplacement>Réducteur force: Suivi de position - axe linéaire a dépassé la plage maximale

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: NEANT

Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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) :
Écart 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : jeu de paramètres d'entraînement : %1

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.

207501 <Emplacement>Entraînement: Jeu de paramètres moteur MDS non configuré

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : jeu de paramètres d'entraînement : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : jeu de paramètres d'entraînement : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 de défaut (r0949, 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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 (Capteur 1 Jeu de paramètres codeur Numéro), p0188 (Capteur 2 Jeu de paramètres codeur Numéro), p0189 (Capteur 3 Jeu de paramètres codeur Numéro)

207511 <Emplacement>Entraînement: Affectation multiple du capteur

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de jeu de paramètres EDS incorrect.
Voir aussi : p0187 (Capteur 1 Jeu de paramètres codeur Numéro), p0188 (Capteur 2 Jeu de paramètres codeur Numéro), p0189 (Capteur 3 Jeu de paramètres codeur Numéro)

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.
On doit avoir :
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 (Partie puissance Numéro de composant), p0131 (Moteur Numéro de composant), p0186 (Jeu de paramètres moteur (MDS) Numéro)

207516 <Emplacement>Entraînement: Remise en service du jeu de paramètres

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Dans au moins deux jeux de paramètres d'entraînement (DDS), un même jeu de paramètres moteur (MDS) est affecté à différents jeux de paramètres codeur (EDS) pour le capteur moteur. Un MDS ne doit pas avoir différents capteurs moteur dans différents DDS.

Le paramétrage suivant génère donc une erreur:

DDS0 : p0186[0] = 0, p0187[0] = 0

DDS1 : p0186[1] = 0, p0187[1] = 1

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

Les 16 bits inférieurs indiquent le premier DDS. Les 16 bits supérieurs indiquent le deuxième DDS.

Remède: Créer deux MDS avec les mêmes paramètres moteur pour exploiter un moteur avec différents capteurs moteur.

Exemple :

DDS0 : p0186[0] = 0, p0187[0] = 0

DDS1 : p0186[1] = 1, p0187[1] = 1

207518 <Emplacement>Entraînement: Erreur de paramétrage de la commutation du jeu de paramètres moteur

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 de défaut (r0949, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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, r0836

Remède: - Activer un jeu de paramètres de commande existant.

- Créer des jeux de paramètres de commande supplémentaires.

207532 <Emplacement>Entraînement : Régulation sans capteur non mise en service

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le fonctionnement sans capteur a été réglé en tant que réaction sur défaut pour défaut de capteur (p0491). Cependant, la régulation sans capteur n'a pas encore été mise en service.

Remarque :

Le moment d'inertie de la charge est nul (p1498 = 0) dans au moins un jeu de paramètres d'entraînement (DDS).

Voir aussi : p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: Mettre en service la régulation sans capteur.

Pour un réglage simple, les étapes suivantes doivent être exécutées :

- Le régulateur de vitesse pour le fonctionnement avec capteur doit être déjà optimisé (p. ex. le gain P optimisé est disponible dans p1460).
- Régler le moment d'inertie de la charge (p1498, p. ex. avec le module de fonction "Estimateur de moment d'inertie/OBT" ou "AST" pour SINUMERIK).
- Régler la consigne de courant pour le mode commande sans capteur (p1612) en présence d'une charge statique (p. ex. axe vertical sans compensation de poids, valeur préréglée plus courant générateur de couple (r0077) pour la charge de base).
- Régler le régulateur de vitesse.

p1470 = p1460/16 optimisé pour une période d'échantillonnage = 125 µs (gain P)

p1470 = p1460/25 optimisé pour une période d'échantillonnage = 62,5 µs (gain P)

p1470 = p1460/30 optimisé pour une période d'échantillonnage = 31,25 µs (gain P)

p1472 = 140 ms (temps d'intégration, valeur par défaut).

p1451 = 10 ms (lissage de la mesure de vitesse en fonctionnement sans capteur).

- Régler Fonctionnement sans capteur Réduction de courant : p0642 = 2*p0318/p0640 (pour un résultat > 100 %, saisir 100 %).
- Si le moment d'inertie du moteur change fortement, l'estimateur d'inertie doit être activé avec le module de fonction "Estimateur de moment d'inertie/OBT".
- Enregistrer les valeurs réglées en mémoire non volatile (Copier RAM vers ROM).
- Tester la fonction en mouvement avec p4642 = 1 (Défaut capteur Fonction de test).

Remarque :

Lorsque les Safety Extended Functions avec capteur sont débloquées dans un système à 1 capteur, les réglages suivants doivent être effectués :

- Pas de STOP A après défaut du capteur pour Safety à 1 capteur (p9516.4 = 1).
- Temps de transition de STOP F à STOP B suffisamment long pour freiner le moteur (p9555).

Si le résultat n'est pas satisfaisant, le fonctionnement sans capteur doit être optimisé manuellement (p. ex. passage temporaire en fonctionnement sans capteur avec p1300 = 20).

Des informations sur l'estimateur d'inertie et le fonctionnement sans capteur sont disponibles dans la documentation suivante :

SINAMICS S120 Description fonctionnelle Fonctions d'entraînement

207541 <Emplacement>Entraînement: Commutation de jeu de paramètres impossible

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, jeu de paramètres d'entraînement : %2

Réaction : Servo: ARRÊT2 (IASC/Frein CC)
Hla: ARRÊT2

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) :
yyyyxxxx déc : yyyy = cause du défaut, xxxx = 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 du moteur (r0313) multipliée par le rapport de transmission (p0432/p0433) est inférieur au nombre de traits de codeur (p0408) ou 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 (Type de réducteur Sélection), p0404 (Configuration du capteur effective), p0432 (Rapport de transmission Tours de capteur), p0433 (Rapport de transmission Tours du moteur/de la charge)

207552 <Emplacement>Entraînement Capteur: Configuration de capteur non prise en charge

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, numéro de composant : %2, jeu de paramètres codeur : %3

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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) :
ccccbbaa 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 (Configuration du capteur effective), r0456 (Configuration du capteur prise en charge)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : jeu de paramètres codeur : %1, premier bit incorrect : %2, paramètre incorrect : %3

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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
cc = 3 : p0454 est le paramètre incorrect
dd : réservé (toujours 0)

Remède: - Vérifier le paramétrage du capteur (p0430, p0437, p0454).
- Vérifier l'identification de position des pôles (p1982).
- Utiliser l'évaluation de capteur appropriée (r0458, r0459).
Voir aussi : p0430, p0437, r0458, r0459, p1982

207555 <Emplacement>Entraînement Capteur: Configuration Suivi de position

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, jeu de paramètres codeur : %2, jeu de paramètres entraînement : %3, cause du défaut : %4

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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 (Configuration du capteur effective), p0411 (Réducteur de mesure Configuration)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, jeu de paramètres codeur : %2

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 (Réducteur de mesure Codeur absolu rotatif Tours virtuels), p0419 (Résolution fine Valeur absolue Gx_XIST2 (en bits))

Remède: - Diminuer la résolution fine (p0419).
- Diminuer la résolution multitour (p0412).
Voir aussi : p0412 (Réducteur de mesure Codeur absolu rotatif Tours virtuels), p0419 (Résolution fine Valeur absolue Gx_XIST2 (en bits))

207560 <Emplacement>Entraînement capteur: Le nombre de traits n'est pas une puissance de 2

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : jeu de paramètres codeur : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : jeu de paramètres codeur : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, numéro de composant : %2, jeu de paramètres codeur : %3

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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) :
ccccbbaa 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 (Configuration du capteur effective), p0411 (Réducteur de mesure Configuration), r0456 (Configuration du capteur prise en charge)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, jeu de paramètres codeur : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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.
Mot de commande du capteur Gn_STW source de signal (p0480[0...2], n = capteur 1, 2, 3)
Mot d'état du capteur Gn_ZSW (r0481[0...2], n = capteur 1, 2, 3)

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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.
Mot de commande du capteur Gn_STW source de signal (p0480[0...2], n = capteur 1, 2, 3)
Mot d'état du capteur Gn_ZSW (r0481[0...2], n = capteur 1, 2, 3)

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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.
Mot de commande du capteur Gn_STW source de signal (p0480[0...2], n = capteur 1, 2, 3)
Mot d'état du capteur Gn_ZSW (r0481[0...2], n = capteur 1, 2, 3)

Remède: Acquitter le défaut de capteur avec le mot de commande de capteur (G3_STW.15 = 1).

207569 <Emplacement>Identification capteur active

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 suppose 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 (p. ex. capteurs sans interface EnDat), renseigner le type de capteur correspondant dans p0400.

207570 <Emplacement>Validation des données d'identification de capteur en cours

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : NEANT

Cause: Le type de capteur a été déterminé automatiquement avec p0400 = 10100
Remarque :
Ce défaut provoque une suppression des impulsions qui est nécessaire à la transmission du paramétrage du capteur dans p0400 et suivants.
Voir aussi : p0400 (Type de capteur Sélection)

Remède: Acquitter le défaut sans aucune autre mesure.

207575 <Emplacement>Entraînement: Capteur moteur non prêt

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT2
Servo: ARRÊT2 (CAPTEUR)
Hla: ARRÊT2 (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: Évaluer les autres défauts se produisant sur le capteur 1.

207576 <Emplacement>Entraînement: Fonctionnement sans capteur actif à cause d'un défaut

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Éliminer 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : jeu de paramètres codeur : %1

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

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : paramètre : %1, indice : %2, cause du défaut : %3

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3)

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

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Le réglage du piston a été effectué (p0476 différent de 0) et la position absolue est disponible (p1407.3 = 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 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 (régler p1909.1 = 1 pour un piston complètement rentré ou p1959.2 = 1 et p1960 = 1).

Voir aussi : r0094, p0476 (Point zéro de piston Valeur de réglage)

207753 <Emplacement>Entraînement: Aucune mesure de pression valide disponible

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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.
- La fonction Adaptation de la pression du système pour le régulateur de vitesse est activée (p1400.15 = 1) et aucune valeur de mesure de la pression du système (r0069) n'est disponible. Une valeur de mesure de la pression du système est requise pour cette fonction.

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 (SI HLA Vanne d'arrêt Temps d'attente (CU)), p9825 (SI HLA Vanne d'arrêt Temps d'attente (MM))

207755 <Emplacement>Entraînement: Accostage de butée sans régulateur poussée

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, 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

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

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 binaire) :
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 ensuite dans la Control Unit.
Voir aussi : r0200 (Partie puissance Numéro de code actuel)

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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 x p0323
Moteur asynchrone : courant limite = 1,3 x 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (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 (Partie puissance Délai de timeout)

207805 <Emplacement>Alimentation: Partie puissance Surcharge I2t

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le seuil d'alarme de surcharge I2t (p0294) de la partie puissance est dépassé.

Remède:
- Diminuer la charge permanente.
- Adapter cycle de charge.

207805 <Emplacement>Entraînement: Partie puissance Surcharge I2t

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le seuil d'alarme de surcharge I2t (p0294) de la partie puissance est dépassé.
La réaction paramétrée dans p0290 se produit.
Voir aussi : p0290 (Partie puissance Réaction de surcharge)

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
1 : Erreur détectée à la mise sous tension.
2 : Erreur détectée pendant le fonctionnement.

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Pas de données nominales enregistrées dans l'EEPROM de la partie puissance.

Voir aussi : p0205, r0206 (Partie puissance Puissance assignée), r0207 (Partie puissance Courant assigné), r0208 (Partie puissance Tension nominale du réseau), r0209 (Partie puissance Courant maximal)

Remède: Remplacer la partie puissance ou informer le service après-vente Siemens.

207815 <Emplacement>Entraînement: La partie puissance a été modifiée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

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 (Partie puissance Numéro de code actuel), p0201 (Partie puissance Numéro de code)

Remède: Raccorder la partie puissance initiale et remettre en marche la Control Unit (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 (Partie puissance Numéro de code actuel)

207815 <Emplacement>Entraînement: La partie puissance a été modifiée

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

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 (Partie puissance Numéro de code actuel), p0201 (Partie puissance Numéro de code)

Remède: Raccorder la partie puissance initiale et remettre en marche la Control Unit (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 (Partie puissance Numéro de code actuel)

207820 <Emplacement>Entraînement: Sonde thermométrique non connectée

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 (Sonde thermométrique du moteur pour surveillance), p0601

207840 <Emplacement>Entraînement: Alimentation Fonctionnement absent

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (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 (Partie puissance Délai de timeout), p0864

207841 <Emplacement>Entraînement: Alimentation Fonctionnement supprimé

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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, ARRÊT1 ou ARRÊT3. L'entraînement peut ainsi continuer à être utilisé après une panne de l'unité d'alimentation.

207850 <Emplacement>Alarme externe 1

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -
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: Éliminer les causes de cette alarme.

207852 <Emplacement>Alarme externe 3

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : -
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 (Alarme externe 3)
Remède: Éliminer les causes de cette alarme.

207860 <Emplacement>Défaut externe 1

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : -
Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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: - Éliminer les causes de ce défaut.
- Acquitter le défaut.

207861 <Emplacement>Défaut externe 2

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : -
Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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 (Défaut externe 2)

Remède: - Éliminer les causes de ce défaut.
- Acquitter le défaut.

207862 <Emplacement>Défaut externe 3

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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 descendant via le paramètre suivant :
- Opération ET des entrées binecteur p2108, p3111, p3112.
- Temporisation à l'enclenchement p3110.
Voir aussi : p2108, p3110, p3111, p3112

Remède: - Éliminer les causes de ce défaut.
- Acquitter le défaut.

207890 <Emplacement>Protection interne contre les surtensions / Court-circuit d'induit interne lorsque STO actif

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 débloquées.

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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 la limite de couple active (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" (EPOS), contrôler la limite de couple en moteur (p1528) et en génératrice (p1529) et l'adapter de nouveau.
- Appareil Blocksize : en fonctionnement sans capteur et en cas de période d'échantillonnage du régulateur de courant p0115[0] < 80 µs, régler la fréquence de découpage de p1800 = 1 / p0115[0] ou augmenter la vitesse de commutation du modèle p1755.

207901 <Emplacement>Entraînement: Survitesse moteur

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Servo: ARRÊT2 (IASC/Frein CC)
Hla: ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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)

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:

- Vérifier 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 Écart de vitesse

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 Imax 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"

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (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"

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, jeu de paramètres moteur : %2

Réaction : ARRÊT2

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 binecteur 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 (p. ex. r0722.x) et relié ensuite à l'entrée binecteur 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 débloquées. 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 (Court-circuit d'induit / freinage par injection de CC Activation), p1231 (Court-circuit d'induit / freinage par injection CC Configuration)

207909 <Emplacement>Protection interne contre les surtensions: Désactivation active après POWER ON seulement

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: KTY84/PT1000 :
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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: La différence entre la mesure et la valeur de consigne du courant d'excitation a dépassé la tolérance:
abs(r1641 - r1626) > p3201 + p3202
La cause de ce défaut est remise à zéro pour 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: La différence entre la mesure du flux et la valeur de consigne a dépassé la tolérance:
abs(r0084 - r1598) > p3204 + p3205
La cause de ce défaut est remise à zéro pour 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 (p. ex.: optimiser la boucle de régulation de vitesse, paramétrer des filtres coupe-bande).

207918 <Emplacement>Mode émetteur de consigne triphasé sélectionné/actif

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 (Mode de commande/régulation)

207927 <Emplacement>Freinage par injection de CC actif

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 est supprimée automatiquement une fois que le freinage par injection de CC a été exécuté.

207928 <Emplacement>Protection interne contre les surtensions déclenchée

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 ARRÊT2 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 V < tension du circuit intermédiaire < 800 V), le court-circuit d'induit est supprimé après 3 minutes.

207930 <Emplacement>Entraînement: Commande de frein défectueuse

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 Évaluation 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 (p. 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 (Frein à l'arrêt du moteur Configuration), p1278 (Commande de frein Évaluation de diagnostic)

207931 <Emplacement>Frein ne desserre pas

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Cette alarme est générée si r1229.5 = 1.
Pour r1229.5 = 1, ARRÊT1/ARRÊT3 est inhibé afin d'éviter une accélération de l'entraînement par une charge suspendue. ARRÊT2 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

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 (Frein à l'arrêt du moteur Configuration)

207935 <Emplacement>Entraînement: Frein à l'arrêt du moteur Configuration incorrecte

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

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 en 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 (Frein à l'arrêt du moteur Configuration)

207950 <Emplacement>Entraînement: Paramètres moteur incorrects

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: - Une erreur a été commise lors de la saisie des paramètres moteur pendant la mise en service (p. ex. p0300 = 0, aucun moteur).
- La résistance de freinage n'étant 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Le numéro de code du moteur actuel avec DRIVE-CLiQ ne correspond pas au numéro enregistré. Les numéros de code du palier, du réducteur ou du frein ne correspondent pas aux numéros enregistrés.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre incorrect
Voir aussi : p0301 (Numéro de code moteur Sélection), r0302 (Numéro de code de moteur Moteur avec DRIVE-CLiQ)

Remède: Connecter le moteur initial, remettre en marche la Control Unit (POWER ON) et terminer la mise en service rapide par p0010 = 0.

Ou : régler p0300 = 10100 sans exécuter de nouvelle mise en service (uniquement avec les paramètres moteur non modifiés).

Ou : régler p0300 = 10000 (chargement des paramètres du moteur avec DRIVE-CLiQ) et exécuter à nouveau la mise en service. Cela permet également de recharger les données de palier, du réducteur et du frein.

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La caractéristique de frottement est incorrecte.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

1 :

Format de paramètre incorrect.

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 < ... < p3829 <= 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 <= p3830, p3831 ... p3839 <= 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 (p. ex. dans le domaine de défluxage).
Valeur d'alarme = 1539 :
vérifier les limites de couple actives inférieures (p. 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 (p. 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: Caractéristique de frottement Acquisition activée

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 est supprimée automatiquement au terme de l'acquisition de la caractéristique de frottement ou en cas de désactivation de l'acquisition (p3845 = 0).

207963 <Emplacement>Entraînement: Caractéristique de frottement Acquisition interrompue

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Réaction : ARRÊT1

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 (Offset de l'angle de commutation), p1990 (Référencement capteur Détermination de l'offset angle de commut.)

Remède: Non nécessaire.

Cette alarme disparaît automatiquement une fois l'enregistrement effectué.

Voir aussi : p0971 (Objet entraînement Sauvegarder les paramètres), p0977 (Sauvegarder tous les paramètres)

207966 <Emplacement>Entraînement: Vérifier l'angle de commutation

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 est supprimée automatiquement une fois la détermination réussie ou en réglant p1990 = 0.

207979 <Emplacement>Entraînement: Identification de position de pôles Calibration requise

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: L'identification de la position des pôles a échoué, car les valeurs de calibration de la mesure de courant ne sont pas correctes.

Remède: Remplacer le Motor Module concerné.

207980 <Emplacement>Entraînement: Mesure en rotation activée

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 est supprimée automatiquement une fois la mesure en rotation effectuée correctement ou au réglage de p1960 = 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

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Un défaut est survenu pendant l'identification.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

1 : Calibration 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 calibration du piston.

6 : la course de piston mesurée est différente de plus de 20 % par rapport à 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. Au niveau de la butée positive de fin de course, pA (r0067) < pB (r0068).

10 : Il y a moins de 10 points de mesure différent de zéro sur un des deux côtés de la caractéristique (r1962). La caractéristique mesurée n'est pas exploitée.

100 : l'inversion de mesure de position et l'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.
- La tension de recherche pour un sens est insuffisante pour surmonter le frottement du piston ou du guidage. Vérifier le réglage des tensions de recherche pour l'identification de la caractéristique de vanne et les augmenter le cas échéant (p1955[2, 3]).

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 (p1820, p0410) et répéter la mesure en mouvement complète.
- Contrôler les valeurs de référence pour les capteurs de pression (p0240, p0242).

Valeur de défaut = 10 :

- Vérifier la connexion du capteur au cylindre.
- Course de mesure trop courte, l'augmenter le cas échéant (p1956[0] > p1956[1]).
- Temps de mesure trop long, le réduire le cas échéant (p1958[0], p1958[1], p1958[2]).
- Augmenter le nombre de points de mesure à au moins 20 (p1957[0]).

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, 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.

150 : Le frein à l'arrêt est serré via l'ordre "Serrage inconditionnel du frein à l'arrêt" (p0858).

151 : La force pondérale déterminée est supérieure au couple assigné (p0333) du moteur.

152 : Le canal de commande anticipatrice de couple (CI : p1511) est déjà connecté.

153 : L'approximation et l'exploitation de la caractéristique de saturation sont impossibles.

154 : La caractéristique de flux optimal ne peut pas être déterminée à partir de la caractéristique de saturation.

160 : Le temps d'accélération est trop court pour la détermination de kT, du moment d'inertie ou du couple réluctant ou bien le temps de montée est trop long.

161: Lors du mesurage de la caractéristique, les constantes kT1, kT3, kT5 et kT7 n'ont pas pu être déterminées (p0645 ... p0648), car le nombre de points mesurés était trop faible.

165 : Pendant la détermination du couple réluctant, la limite de courant a été réduite en-dessous du courant de mesure.

173 : Problème interne.

180 : Vitesse d'identification (vitesse maximale, vitesse assignée, 0,9 x p0348) inférieure à p1755 ou aucune tension de circuit intermédiaire présente.

181 : Vitesse nulle à l'issue de la mesure des erreurs de position périodiques.

182 : Absence de tour mécanique complet à l'issue de la mesure des erreurs de position périodiques.

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. Réduire le gain P (p1715).
- Le cas échéant, réduire la limite de courant (p0640).

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, débloquer au moins un sens (p1110 = 0 ou p1111 = 0 ou p1959.14 = 1 ou p1959.15 = 1)

Valeur de défaut = 150 :
- Annuler le cas échéant l'ordre "Serrage inconditionnel du frein à l'arrêt" (BI : p0858 = état logique 0).

Valeur de défaut = 151 :
- Le moteur ne peut pas maintenir durablement la force pondérale. Réduire la force pondérale ou utiliser un moteur avec un couple assigné plus important.

Valeur de défaut = 152 :
- Ajouter la force pondérale mesurée (p1532) à la source de signal de p1511.
- Supprimer le cas échéant la connexion FCOM de p1511 (p1511 = 0) et répéter la mesure.

Valeur de défaut = 153/154 :

- La caractéristique de flux optimal n'a pas pu être exploitée et activée. Contacter le cas échéant le service après-vente et renseigner r1962[0...9] et r1963[0...9].

Valeur de défaut = 160 :

- Allonger le temps d'accélération pour déterminer kT, le moment d'inertie ou le couple réluctant en augmentant p. ex. la vitesse max. (p1082) ou le moment d'inertie ou en réduisant le courant max. (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 = 161 :

- Diminuer le temps de montée (p1958).
- Augmenter la vitesse max. (p1082).
- Diminuer la limite de courant (p0640).
- Ne pas activer la caractéristique kT le cas échéant (p1780.9 = 0).

Valeur de défaut = 165 :

- Diminuer le courant max. (p0640).

Valeur de défaut = 173 :

-

Valeur de défaut = 180 :

- Activer l'alimentation.
- Augmenter la vitesse max. (p1082).
- Diminuer p1755.
- Occulter la mesure (p1909, p1959).

Valeur de défaut = 181, 182 :

- Augmenter la vitesse max. (p1082).
- Le cas échéant, désactiver la mesure (p1959.0 = 0).

Remarque :

- Pour la mesure des erreurs de position périodiques, le capteur doit avoir une information de position absolue (top zéro univoque, tops zéro à intervalles codés, codeur absolu, résolveur à 1 pôle, p5263.10).

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 max. (p0640).
- Diminuer la vitesse max. (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 (p. ex. CI: 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 (p. 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

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : -

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 est supprimée 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 est supprimée 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)

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (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: Échec de l'identification de la position des pôles

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 max. 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, 1re et 2e 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 (p. 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : CAPTEUR (ARRÊT2)

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), débloquer 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: L'identification des paramètres moteur est activée pour l'objet entraînement spécifié dans la valeur d'alarme et empêche la mise sous tension des autres objets entraînement.

Valeur d'alarme (r2124, 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 d'alarme.

- Désactiver l'identification des paramètres moteur pour l'objet entraînement spécifié dans la valeur d'alarme (p1910 = 0 ou p1960 = 0).

207999 <Emplacement>Entraînement: impossible d'activer l'identification des paramètres moteur

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 d'alarme (r2124, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, STOP2)

Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, 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 Control Unit.

208010 <Emplacement>TB: Convertisseur analogique-numérique

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, STOP2)
Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

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

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

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2)
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2)
Servo: ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, 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 de répétition du défaut, contrôler le temps d'actualisation réglé dans la configuration de bus (HW Config).

208502 <Emplacement>PN/CARTE COMM: Délai de timeout Signe de vie écoulé

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2)
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3)

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

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

Valeur de signalisation : %1

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

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

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2)
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3)

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

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

Valeur de signalisation : %1

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 : Établissement de connexions vers un nombre d'objets entraînement supérieur à celui configuré dans le variateur. Les objets entraînement pour l'échange de données processus 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 une 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].
257 : PN Shared Device : trop grand nombre de mots de données PZD en sortie ou en entrée dans l'ensemble de l'appareil.
500 : Configuration PROFIsafe illicite pour l'interface paramétrée dans p8815[1].
501 : Paramètre PROFIsafe incorrect (p. 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 processus (p0978). Le réglage p0978[x] = 0 permet d'exclure de l'échange de données processus tous les objets entraînement spécifiés dans la liste suivante.
Valeur d'alarme = 2 :
- Vérifier le nombre de mots de donnes 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 = 257 :
- Vérifier le nombre de mots de données en sortie et en entrée pour l'ensemble de l'appareil.
Valeur d'alarme = 501 :
- Vérifier l'adresse PROFIsafe réglée (p9610).

208520 <Emplacement>PN/CARTE COMM: Canal acyclique perturbé

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

Valeur de signalisation : %1

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

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Il n'y a aucune communication cyclique avec la commande.

Remède: Établir la communication cyclique et activer la commande en mode de fonctionnement cyclique.

Pour PROFINET, contrôler 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

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

Valeur de signalisation : %1

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.

208531 <Emplacement>CBE20 POWER ON nécessaire

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Au moins un paramètre de CBE20 (p. ex. un paramètre de SINAMICS Link) a été modifié par un download de projet. Un POWER ON est nécessaire pour activer les valeurs.

Remarque :

CBE20 : carte de communication Ethernet 20

Remède: Sauvegarder les paramètres et exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).

208550 <Emplacement>PZD Interface Affectation incorrecte du matériel

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

Valeur de signalisation : %1

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.

Remède: Vérifier le paramétrage et le corriger le cas échéant (p8839).

208560 <Emplacement>IE: Erreur de syntaxe dans le fichier de configuration

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

Valeur de signalisation : -

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 (p. ex. p8905 = 2).

ou

- Réinitialiser la station au moyen du masque "Modifier abonné Ethernet" (p. ex. avec le logiciel de mise en service STARTER).

208561 <Emplacement>IE: Erreur de cohérence dans les paramètres de réglage

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

Valeur de signalisation : %1

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, 5, 7 : La configuration n'a pas été modifiée.

Pour la valeur d'alarme = 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" (p. ex. avec le logiciel de mise en service STARTER).

208562 <Emplacement>PROFINET: Erreur de syntaxe dans le fichier de configuration

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

Valeur de signalisation : -

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 (p. ex. p8925 = 2).
ou
- Réinitialiser la station au moyen du masque "Modifier abonné Ethernet" (p. ex. avec le logiciel de mise en service STARTER).

208563 <Emplacement>PROFINET: Erreur de cohérence dans les paramètres de réglage

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

Valeur de signalisation : %1

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 : Erreur dans le nom de la station.
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, 5, 7 : La configuration n'a pas été modifiée.
Pour la valeur d'alarme = 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" (p. ex. avec le logiciel de mise en service STARTER).

208564 <Emplacement>PN/COMM BOARD: Erreur de syntaxe dans le fichier de configuration

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Une erreur de syntaxe a été détectée dans le fichier de configuration ASCII pour la Communication Board Ethernet 20/25/41 (CBE20/CBE25/CBE41). La configuration enregistrée n'a pas été chargée.

Remède: - Corriger la configuration de la CBExx (p8940 et suivants) et l'activer (p8945 = 2).
- Réinitialiser la CBExx (p. ex. avec le logiciel de mise en service STARTER).
Remarque :
La configuration ne sera effective qu'après le prochain POWER ON.

208565 <Emplacement>PN/COMM BOARD: Erreur de cohérence dans les paramètres de réglage

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

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Une erreur de cohérence a été détectée lors de l'activation de la configuration (p8945) de la Communication Board Ethernet 20/25/41 (CBE20/CBE25/CBE41).
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" (p. ex. avec le logiciel de mise en service STARTER).

208700 <Emplacement>CAN: Communication incorrecte

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Servo: ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, NEANT)
Hla: ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, 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.
Voir aussi r8843.2 IF2 PZD État - Bus terrain actif.
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2
Servo: ARRÊT3
Hla: ARRÊT3

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 :
À l'état "Pre-Operational" de NMT, il n'est pas possible de transmettre des données processus et à l'état "Stopped" de NMT, il n'est possible de transmettre ni données processus ni données de maintenance.

Remède: Non nécessaire.
Acquitter le défaut et poursuivre le fonctionnement.

208702 <Emplacement>CAN: Timeout RPDO

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, NEANT)
Hla: ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, 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.
Voir aussi r8843.0 IF2 PZD État -Défaillance consigne ou r8843.2 IF2 PZD État - Bus terrain actif.

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, NEANT)
Hla: ARRÊT3 (ARRÊT1, ARRÊT2, 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 CANopen Device Modules (objets entraînement avec module de fonction "CAN") par esclave CANopen.

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 télégramme

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le contrôleur CAN a perdu un message de réception.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Canal matériel dans le contrôleur CAN.
0 : Version de firmware < 5.2 (aucun renvoi au canal matériel causal).
1 : Message NMT Command
2 : Message SYNC
3 : Message NMT Error Control
7 ... 31 : Message RPDO
32 : Message SDO

Remède: - Augmenter les temps de cycle des messages de réception.
- Réduire la période d'échantillonnage de CANopen (p8848).
Voir aussi : p8848 (IF2 PZD Période d'échantillonnage)

208752 <Emplacement>CAN: Dépassement du compteur d'erreurs pour Error Passive

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Une tentative de dépassement du nombre maximal de PDO valides a eu lieu.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1 :
Une tentative de dépassement du nombre total de RPDO valides de tous les objets entraînement pris en charge par CANopen a eu lieu.
La limite, conditionnée par le matériel, est de 25 RPDO valides.
2 :
Une tentative de dépassement du nombre total de TPDO valides de tous les objets entraînement pris en charge par CANopen a eu lieu.
La limite est déterminée par le rapport suivant :
Période d'échantillonnage CAN (p8848) / temps de traitement CAN minimal (r8739)
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 :
- Écrire correctement l'indice ID COB d'un paramètre de communication PDO (p870x[0], p872x[0]).
- Changer l'état de CANopen NMT.
- Exécuter la commande Reset Node de CANopen NMT.
- Exécuter la commande Reset Communication de CANopen NMT.
- Exécuter un démarrage à chaud (p0009 = 30, p0976 = 2).
- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).

Remarque :
Les RPDO ou TPDO encore disponibles sont affichés dans r8742.

208759 <Emplacement>CAN: L'ID_COB PDO existe déjà

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Un ID_COB PDO a déjà été attribué.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de paramètre.
Remarque :
L'ID COB est présent dans l'indice zéro (p870x[0], p872x[0]).

Remède: Sélectionnez une autre ID_COB PDO.

208760 <Emplacement>CAN: Taille maximale du PZD d'interface dépassée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

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 processus 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>PROFIenergy Mode économie d'énergie actif

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

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le mode économie d'énergie PROFIenergy est actif.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
ID du mode économie d'énergie PROFIenergy actif.

Remède: L'alarme est supprimée automatiquement lorsque le mode économie d'énergie est quitté.
Remarque :
Le mode économie d'énergie est quitté après les événements suivants :
- La commande PROFIenergy End_Pause est reçue par la commande de niveau supérieur.
- La commande de niveau supérieur est passée à l'état de fonctionnement STOP.
- La liaison PROFINET avec la commande de niveau supérieur est interrompue.

209000 <Emplacement>Configuration de l'utilisateur du serveur Web incorrecte

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

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Une erreur est survenue lors de la configuration de l'utilisateur du serveur Web.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
0 : pas de mot de passe admin
1 : mot de passe admin non valide
2 : mot de passe SINAMICS non valide

Remède: Corriger la configuration utilisateur, saisir des mots de passe corrects.

213000 <Emplacement>Niveau licence insuffisant

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: - Des options nécessitant un niveau licence sont utilisées sur le variateur et le niveau licence est insuffisant.
- Une erreur s'est produite lors de la vérification du niveau licence existant.
Valeur de défaut (r0949, 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 somme de contrôle dans le License Key.
4 :
Une erreur interne s'est produite lors du contrôle de niveau licence.

Remède: Valeur de défaut = 0 :
Des licences supplémentaires sont nécessaires et doivent être activées (p9920, p9921).
Valeur de défaut = 1 :
Enficher à nouveau à l'état hors tension la carte mémoire compatible avec le système.
Valeur de défaut = 2 :
Saisir et activer un License Key (p9920, p9921).
Valeur de défaut = 3 :
Comparer le Licence Key (p9920) introduit avec le Licence Key qui figure sur le Certificate of License.
Saisir à nouveau et activer un License Key (p9920, p9921).
Valeur de défaut = 4 :
- Exécuter un POWER ON.
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter l'assistance technique.
Remarque :
Une vue d'ensemble des fonctionnalités soumises à licence du variateur peut être affichée en fonctionnement en ligne via un logiciel de mise en service. En fonction du logiciel de mise en service, l'enregistrement des licences nécessaires peut également être effectué ici (numéro de série, License Key, Trial License Mode).

213001 <Emplacement>Niveau licence Somme de contrôle incorrecte

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Une erreur a été détectée lors de la vérification du somme de contrôle du License Key.

Remède: Comparer le Licence Key (p9920) introduit avec le Licence Key qui figure sur le Certificate of License.
Saisir à nouveau et activer un License Key (p9920, p9921).

213009 <Emplacement>Niveau licence Technology Extension sans licence

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

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Au moins une Technology Extension soumise à licence ne dispose pas de licence.
Remarque :
Les informations sur les Technology Extension installées figurent dans r4955 et p4955.

Remède:
- Saisir et activer une clé de licence pour les Technology Extensions soumises à licence (p9920, p9921).
- Désactiver le cas échéant les Technology Extensions sans licence (p4956).

213010 <Emplacement>Niveau licence Module de fonction sans licence

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

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1

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 :
Pour l'affectation du numéro de bit au module de fonction, voir p0108 ou 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

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT1

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.

213021 <Emplacement>Niveau de licence pour fréquence de sortie > 550 Hz manquant

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La configuration du variateur entraîne une fréquence de sortie supérieure à 550 Hz. Cette fonction est soumise à licence. La licence "High Output Frequency" est requise.
Remarque :
- La fréquence de sortie est dans ce cas limitée à 550 Hz.
- La fonction "Trial License" n'a aucun effet pour la licence "High Output Frequency".

Remède:
- Saisir et activer une clé de licence pour "High Output Frequency" (p9920, p9921).
- Faire fonctionner éventuellement le moteur avec une fréquence de sortie inférieure à 550 Hz.

213030 <Emplacement>Trial License activée

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

Valeur de signalisation : -
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause: La fonction "Trial License" a été activée. L'une des périodes disponibles est en cours.
Remède: Non nécessaire.
L'alarme est supprimée automatiquement au terme de la période.

213031 <Emplacement>Trial License Période terminée

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
Valeur de signalisation : -
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause: L'une des périodes disponibles de la fonction "Trial License" est terminée.
Remède: - Le cas échéant, démarrer une autre période (p9918 = 1).
- Désactiver la fonctionnalité soumise à licence.
- Affecter les licences correspondantes sur le groupe d'entraînement.
Remarque :
L'indication d'un niveau de licence insuffisant n'apparaît qu'après le prochain démarrage.

213032 <Emplacement>Trial License Dernière période activée

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
Valeur de signalisation : -
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause: La fonction "Trial License" a été activée. La dernière période disponible est en cours.
Remède: Non nécessaire.
L'alarme est supprimée automatiquement au terme de la dernière période.

213033 <Emplacement>Trial License Dernière période terminée

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
Valeur de signalisation : -
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause: La dernière période de la fonction "Trial License" est terminée. Aucune période supplémentaire n'est disponible.
Remède: - Désactiver la fonctionnalité soumise à licence.
- Affecter les licences correspondantes sur le groupe d'entraînement.
Remarque :
L'indication d'un niveau de licence insuffisant n'apparaît qu'après le prochain démarrage.

213100 <Emplacement>Protection de savoir-faire: Défaut de la protection contre les copies

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1
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).
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 (Acquitter les défauts Objet entraînement)

213101 <Emplacement>Protection du savoir-faire: Protection contre les copies non activable

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
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).

213102 <Emplacement>Protection de savoir-faire: Erreur de cohérence des données protégées

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
Réaction : ARRÊT1
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) :
yyyyxxxx hex : yyyy = numéro d'objet, xxxx = cause du défaut
xxxx = 1 :
Un fichier comporte une erreur de somme 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : ARRÊT2

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 (p. 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 composant 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 (Tension de raccordement des variateurs), p1240 (Régulateur Vdc ou surveillance de Vdc Configuration)

230003 <Emplacement>Partie puissance: Tension du circuit intermédiaire Sous-tension

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 (Tension de raccordement des variateurs)

230004 <Emplacement>Partie puissance: Surchauffe radiateur Onduleur

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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, 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.
- 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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, p0307

230006 <Emplacement>Partie puissance: Thyristor Control Board

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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).
- Présence d'un court-circuit ou d'un défaut d'isolement dans le moteur (d'un onduleur connecté sur le circuit CC).
- 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.
- Contrôler la présence éventuelle d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre sur le moteur.
- Évaluer les LED de diagnostic de la carte Thyristor Control Board.

230008 <Emplacement>Partie puissance: Erreur de signe de vie des données cycliques

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: La Control Unit n'a pas actualisé à temps les télégrammes de consigne cycliques pour la partie puissance. Le nombre d'erreurs de signe de vie consécutives tolérées a dépassé le seuil de défaut réglé dans la partie puissance (p7789).

Remède: - Dans les projets avec l'objet entraînement VECTOR, vérifier si la Control Unit a le paramétrage p0117 = 6.
- Augmenter le seuil de défaut (p7789).
- Contrôler le Motor Module et le remplacer le cas échéant.
Voir aussi : p0117 (Régulateur de courant Temps mort calcul Mode)

230010 <Emplacement>Partie puissance: Erreur de signe de vie des données cycliques

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ entre la Control Unit et la partie puissance concernée est perturbée.
Les télégrammes de consigne cycliques de la Control Unit n'ont pas été reçus de manière ponctuelle par la partie puissance pendant au moins un temps de cycle.

Remède: Contrôler le Motor Module et le remplacer le cas échéant.

230011 <Emplacement>Partie puissance: Coupure de phase réseau dans le circuit principal

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1)

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.
- Pour les parties puissance à fonctionnement monophasé, la puissance active autorisée a été dépassée.

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 Rupture de fil

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: La liaison avec une des sondes thermométriques dans la partie puissance est coupée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
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
Bit 14 : condensateur Air sortant
Bit 15 : arrivée de liquide

Remède: Contacter l'assistance technique.

230013 <Emplacement>Partie puissance: Sonde thermométrique Court-circuit

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Court-circuit d'une sonde thermométrique dans la partie puissance.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
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
Bit 14 : condensateur Air sortant
Bit 15 : arrivée de liquide

Remède: Contacter l'assistance technique.

230015 <Emplacement>Partie puissance: Coupure de phase Câble d'alimentation du moteur

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 [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 défaillante

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Pour l'entraînement débloqué, il a été détecté que la tension d'alimentation de 26,5 V pour le Hydraulic Module est défaillante (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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : ARRÊT2

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 3 : phase U
Bit 4 : phase V
Bit 5 : phase W
Autres bits :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remarque :
Valeur de défaut = 0 signifie que la phase avec limitation de courant est inconnue (p. ex. pour appareil Blocksize).

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, information complémentaire : %2

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: La configuration sollicitée n'est pas prise en charge par la partie puissance.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx 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.
xxxx = 6 : Fonctionnement du Motor Module avec cette Control Unit et version de firmware non autorisée.

Remède: Si cause du défaut = 0 :
Le cas échéant, désélectionner la protection interne contre les surtensions active (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.
Si cause du défaut = 6 :
- Utiliser un Motor Module adapté.
- Utiliser une Control Unit avec la version de firmware autorisée.
Voir aussi : p0115, p1231, p1810

230021 <Emplacement>Partie puissance: Défaut à la terre

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 des défauts à la terre Seuil de coupure)

230022 <Emplacement>Partie puissance: Surveillance U_ce

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : déblocages : %1, état : %2

Réaction : ARRÊT2

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 = État partie puissance

0 : État de défaut (attente de ARRÊT et acquittement du défaut).

1 : Blocage de réenclenchement (attente de ARRÊT).

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 : Attendre l'ouverture du contacteur de shuntage

7 : Mise en service.

8 : Prêt pour précharge.

9 : Précharge démarrée, tension de circuit intermédiaire inférieure à la tension minimale de mise en marche.

10 : Précharge en cours, tension de circuit intermédiaire de fin de précharge pas encore détectée

11 : Attendre la fin du temps de rebondissement du contacteur principal une fois la précharge terminée.

12 : Précharge terminée, prêt pour le déblocage des impulsions.

13 : 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 (Tension de raccordement des variateurs)

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) :
- Respecter la fréquence de précharge autorisée (voir manuel correspondant).

Concernant 6) :
- Contrôler la capacité totale du circuit intermédiaire et la réduire le cas échéant en fonction de la capacité maximale admissible du circuit intermédiaire (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 (Tension de raccordement des variateurs)

230030 <Emplacement>Partie puissance: Surchauffe Compartiment intérieur Alarme

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 :

Cette alarme est supprimée automatiquement lorsque la température passe en dessous de la valeur limite autorisée moins 5 K.

230031 <Emplacement>Partie puissance: Limitation matérielle du courant de la phase U

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le seuil d'alarme pour la surchauffe du compartiment intérieur a été atteint.
Si la température du compartiment intérieur continue à augmenter jusqu'au seuil de défaut, le défaut F30036 sera généré.
- La température ambiante est peut-être trop élevée.
- Ventilation insuffisante, panne de ventilateur.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1 : Surchauffe dans la zone de l'électronique de commande.
Bit 1 = 1 : Surchauffe dans la zone de l'électronique de puissance.
Bit 2 = 1 : Surchauffe dans la zone du processeur.
Bit 3 = 1 : Surchauffe dans la zone du processeur.
Bit 4 = 1 : Surchauffe en cas de ventilateur intérieur défectueux
Bit 5 = 1 : Surchauffe de l'air d'arrivée

Remède:
- Contrôler la température ambiante.
- Contrôler le ventilateur intérieur.

230035 <Emplacement>Partie puissance: Surchauffe air d'arrivée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 binaire) :
Bit 0 = 1 : Surchauffe dans la zone de l'électronique de commande.
Bit 1 = 1 : Surchauffe dans la zone de l'électronique de puissance.
Bit 2 = 1 : Surchauffe dans la zone du processeur.
Bit 3 = 1 : Surchauffe dans la zone du processeur.
Bit 4 = 1 : Surchauffe en cas de ventilateur intérieur défectueux
Bit 5 = 1 : Surchauffe de l'air d'arrivée

Remède: - Contrôler le ventilateur du compartiment intérieur.
- 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : B_INF_828

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : B_INF_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : canal : %1, tension : %2 [0,1 V]

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : canal : %1, tension : %2 [0,1 V]

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1 :
Le compteur d'heures de fonctionnement du ventilateur du radiateur atteindra la durée de fonctionnement maximale dans 500 heures. Une fois les 500 heures écoulées, le bit 0 sera mis à 0 et le bit 2 sera mis à 1 dans la valeur d'alarme.
Bit 1 = 1 :
Le compteur d'usure du ventilateur du radiateur a atteint 99 %. La durée de vie restante s'élève à 1 %. Une fois ces 1 % écoulés, le bit 1 sera mis à 0 et le bit 2 sera mis à 1 dans la valeur d'alarme.
Bit 2 = 1 :
Le compteur d'heures de fonctionnement du ventilateur du radiateur a atteint la durée de fonctionnement maximale ou le compteur d'usure a dépassé 100 %.
Bit 8 = 1 :
Le compteur d'heures de fonctionnement du ventilateur du compartiment intérieur atteindra la durée de fonctionnement maximale dans 500 heures. Une fois les 500 heures écoulées, le bit 8 sera mis à 0 et le bit 10 sera mis à 1 dans la valeur d'alarme.
Bit 10 = 1 :
Le compteur d'heures de fonctionnement du ventilateur du compartiment intérieur a dépassé la durée de fonctionnement maximale.

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 (Partie puissance Ventilateur radiateur Compteur heures fonction.), p0252 (Partie puissance Ventilateur radiateur Durée fonctionnement max.), p0254 (Partie puissance Ventil. int. Compteur heures de fonctionnement), r0277 (Partie puissance Ventilateur radiateur Compteur d'usure)

230043 <Emplacement>Partie puissance: Surtension 24 V

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : canal : %1, tension : %2 [0,1 V]

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : canal : %1, tension : %2 [0,1 V]

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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) :
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 défectueux

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La signalisation en retour d'un ventilateur signale un défaut.
- Ventilateur défectueux
- Ventilateur bloqué.
- Signalisation en retour incorrecte.
- Tension d'alimentation du ventilateur coupée (uniquement lorsque r0193.13 = 1 et pour le ventilateur du radiateur)

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :

Bit 0 = 1 : Ventilateur du radiateur

Bit 1 = 1 : Ventilateur du compartiment intérieur

Remarque :

- Pour une version de firmware de la partie puissance < 5.1, la valeur d'alarme est toujours de 0. De plus, l'alarme se rapporte au ventilateur du radiateur.
- Lorsque r0193.13 = 1, le défaut F30058 est généré le cas échéant à la place de cette alarme pour le ventilateur du radiateur lorsque les impulsions sont bloquées ou lorsque l'erreur survient dans les 10 s après le démarrage du ventilateur en cas de déblocage des impulsions.
- Lorsque r0193.13 = 1, le défaut F30059 est généré le cas échéant à la place de cette alarme pour le ventilateur du compartiment intérieur lorsque la température de l'air d'arrivée (r0037[3]) a dépassé un seuil correspondant.

Remède: - Contrôler le ventilateur concerné.
- Remplacer le ventilateur le cas échéant.
- Vérifier la tension d'alimentation du ventilateur et l'enclencher le cas échéant (uniquement lorsque r0193.13 = 1 et pour le ventilateur du radiateur).

Remarque :

La disparition de l'alarme ne signifie pas forcément que la cause du défaut a été éliminée. Cela peut également être dû au fait que le logiciel a éteint le ventilateur et qu'il ne peut ainsi plus évaluer la signalisation en retour.

230049 <Emplacement>Partie puissance: Ventilateur intérieur défectueux

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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.

230051 <Emplacement>Partie puissance: Frein à l'arrêt du moteur Court-circuit détecté

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
Réaction : ARRÊT2
Acquittement : IMMEDIAT
Cause: Un court-circuit a été détecté sur les bornes du frein d'arrêt moteur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède: - Chercher un éventuel court-circuit dans le frein à l'arrêt du moteur.
- Contrôler connexion et câble du frein à l'arrêt du moteur.

230052 <Emplacement>Données EEPROM incorrectes

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
Réaction : ARRÊT2
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
Réaction : NEANT
Acquittement : POWER ON
Cause: Les données FPGA de la partie puissance sont incorrectes. Ceci peut être provoqué par exemple par une mise à jour interrompue du firmware.
Remède: Remplacement de la partie puissance ou mise à jour des données FPGA par une mise à jour du firmware.
Remarque :
En cas de répétition de ce défaut après une mise à jour du firmware, recommencer la mise à jour du firmware.

230054 <Emplacement>Partie puissance: Sous-tension lors du desserrage du frein

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Lors du desserrage du frein, une tension d'alimentation inférieure à 21,4 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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.

230058 <Emplacement>Partie puissance : Ventilateur de radiateur défectueux

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: La signalisation en retour du ventilateur de radiateur signale un défaut.
- Ventilateur défectueux
- Ventilateur bloqué.
- Signalisation en retour incorrecte.
- Tension d'alimentation du ventilateur coupée (uniquement lorsque r0193.13 = 1).

Remède:
- Vérifier le ventilateur de radiateur et le remplacer le cas échéant.
- Vérifier la tension d'alimentation du ventilateur et l'enclencher le cas échéant (uniquement lorsque r0193.13 = 1)
- Si un motoventilateur avec signalisation en retour est utilisé avec un S120 Combi, vérifier son câblage (X12.2 ou X13.2).

Remarques :
- Lors de l'utilisation d'un motoventilateur sans signalisation en retour avec un S120 Combi, 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).
- La possibilité d'acquittement du défaut ne signifie pas forcément que la cause du défaut a été éliminée. Cela peut également être dû au fait que le logiciel a éteint le ventilateur et qu'il ne peut ainsi plus évaluer la signalisation en retour.

230059 <Emplacement>Partie puissance: Ventilateur intérieur défectueux

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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.

Remarque :
La possibilité d'acquittement du défaut ne signifie pas forcément que la cause du défaut a été éliminée. Cela peut également être dû au fait que le logiciel a éteint le ventilateur et qu'il ne peut ainsi plus évaluer la signalisation en retour.

230060 <Emplacement>Contacteur de précharge Surveillance d'état

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, 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, 2].
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 : Le délai réglé dans p0255[0, 2] 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 ARRÊT ou pendant le mode alimentation.

Remède:
- Vérifier le réglage du délai de timeout (p0255[0, 2]).
- Contrôler le câblage et la commande du contacteur.
- Remplacer le contacteur.

Voir aussi : p0255 (Partie puissance Contacteur Délai de timeout)

230061 <Emplacement>Contacteur de shuntage Surveillance d'état

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, 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, 3].
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 : Le délai réglé dans p0255[1, 3] 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 ARRÊT ou pendant la précharge.

Remède: - Vérifier le réglage du délai de timeout (p0255[1, 3]).
- Contrôler le câblage et la commande du contacteur.
- Remplacer le contacteur.
Voir aussi : p0255 (Partie puissance Contacteur Délai de timeout)

230066 <Emplacement>Partie puissance : Surchauffe Air sortant Condensateur Alarme

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: L'air sortant au niveau du condensateur de circuit intermédiaire a dépassé le seuil d'alarme.
- Température ambiante trop élevée.
- Ventilation insuffisante, panne de ventilateur.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Température lorsque le seuil d'alarme est atteint [0,01 °C].
Remarque :
En cas de fonctionnement inchangé, la valeur limite autorisée peut être dépassée. Dans ce cas, le défaut F30067 est généré et les impulsions sont bloquées.

Remède: - Vérifier si ventilateur en marche.
- Contrôler filtres ventilateur.
- Vérifier température dans plage admissible.
Remarque :
Cette alarme n'est supprimée qu'après le passage sous le seuil d'alarme et l'hystérésis correspondante.

230067 <Emplacement>Partie puissance : Surchauffe Air sortant Condensateur Défaut

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: L'air sortant au niveau du condensateur de circuit intermédiaire a dépassé la valeur limite autorisée.
- Température ambiante trop élevée.
- Ventilation insuffisante, panne de ventilateur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Température lorsque la valeur limite est atteinte [0,01 °C].

Remède: - Vérifier si ventilateur en marche.
- Contrôler filtres ventilateur.
- Vérifier température dans plage admissible.
Remarque :
Ce défaut ne peut être acquitté qu'après le passage sous la valeur limite et l'hystérésis correspondante (5 K).

230068 <Emplacement>Partie puissance: Sous-température radiateur onduleur

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: La température du radiateur du variateur se trouve en dessous de la valeur minimale.
Causes possibles :
- La partie puissance est utilisée avec une température ambiante inférieure à la plage admissible.
- L'évaluation de la sonde thermométrique est défectueuse.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Température du radiateur sur le variateur [0,1 °C].

Remède: - Assurer une température ambiante plus élevée.
- Remplacer la partie puissance.

230070 <Emplacement>Cycle demandé non pris en charge par le module de puissance

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : -
Réaction : ARRÊT2
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : -
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
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 le Control Unit Adapter (CUAxx) sur le Power Module d'origine et poursuivre le fonctionnement. Effectuer le cas échéant un POWER ON sur la CU ou le CUA.

230075 <Emplacement>Échec de configuration de la partie puissance

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une erreur de communication est survenue lors de la configuration de la partie puissance par la Control Unit. La cause de cette erreur n'est pas connue.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
0 :
L'initialisation du filtre de sortie a échoué.
1 :
L'activation / la désactivation de la fonctionnalité de récupération a échoué.
2 :
L'activation / la désactivation de la fonction de hacheur a échoué.

Remède: - Acquitter l'erreur et poursuivre le fonctionnement.
- En cas de nouvelle apparition de l'erreur, exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
- Le cas échéant, remplacer la partie puissance.

230076 <Emplacement>Partie puissance : Surcharge thermique Résistance de freinage interne Alarme

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: L'énergie absorbée de la résistance de freinage interne a atteint le seuil d'alarme de 80 %. Si la partie puissance continue à être utilisée en génératrice, le seuil de coupure peut être atteint. Pour éviter une surchauffe de la résistance de freinage, l'utilisation de celle-ci est bloquée et l'alarme A30077 est émise.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Énergie absorbée de la résistance de freinage [Ws].

Remède: Réduire la puissance en génératrice.
Remarque :
En cas de couplage de circuit intermédiaire, tenir compte de la puissance en génératrice de toutes les parties puissance couplées.

230077 <Emplacement>Partie puissance: Surcharge thermique Résistance de freinage interne

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La résistance de freinage interne est en surcharge thermique. C'est pourquoi son utilisation a été bloquée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Énergie absorbée de la résistance de freinage [Ws].

Remède: Réduire la puissance en génératrice.

Remarque :

- Le blocage de la résistance de freinage interne est annulé dès que celle-ci a récupéré thermiquement.
- En cas de couplage de circuit intermédiaire, tenir compte de la puissance en génératrice de toutes les parties puissance couplées.

230078 <Emplacement>Partie puissance : Ventilateur défectueux ou inductance réseau en surchauffe

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: La surveillance de la température de la résistance de freinage interne ou de l'inductance réseau est entrée en action. Outre la réaction ARRÊT2, l'utilisation de la résistance de freinage interne a également été bloquée.

Remarque :

- Une surchauffe de la résistance de freinage interne ne peut être déclenchée que par un défaut du ventilateur.
- Une surchauffe de l'inductance réseau peut se produire avec un couplage de circuit intermédiaire si la puissance motrice injectée dans le circuit intermédiaire est répartie différemment sur les redresseurs des parties puissance.

Remède:

- Vérifier le ventilateur du variateur et le remplacer le cas échéant.
- Réduire la puissance motrice.

230079 <Emplacement>Partie puissance : Tension de circuit interm. trop élevée par rapport à la tension de raccordement

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: L'alarme survient lorsque les conditions suivantes sont remplies simultanément :

1. La tension d'alimentation des appareils (p0210) a été réduite.
2. Il existe une tension de circuit intermédiaire qui est trop élevée par rapport à la nouvelle tension de raccordement.

La précharge du circuit intermédiaire ne peut pas être achevée, car cela nuirait aux composants du variateur.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :

Valeur de tension à laquelle la tension de circuit intermédiaire doit être réduite entre temps pour pouvoir achever la précharge [V].

Voir aussi : p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

Remède: Réduire la tension de circuit intermédiaire au moins à la tension indiquée dans la valeur d'alarme.

Remarque :

L'alarme est automatiquement supprimée lorsque la tension de circuit intermédiaire passe en dessous de la tension indiquée dans la valeur d'alarme.

Si, malgré la présence de l'alarme, une tentative de déblocage des impulsions est effectuée, le défaut F07802 est généré le cas échéant.

230080 <Emplacement>Partie puissance: Montée de courant trop rapide

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : ARRÊT2

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).

230082 <Emplacement>Partie puissance : Débit agent de refroidissement trop faible Seuil d'alarme

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le débit est trop faible et est tombé sous le seuil d'alarme spécifié. Si le débit reste trop faible après écoulement d'un temps spécifié, le défaut F30083 est émis.

Remède:
- Vérifier le débit de l'agent de refroidissement.
- Vérifier conductibilité thermique de l'agent de refroidissement.
- Vérifier la proportion de mélange de l'agent de refroidissement.

230083 <Emplacement>Partie puissance : Débit agent de refroidissement trop faible Seuil de défaut

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT
Cause: Le débit est trop faible et est tombé sous le seuil de défaut spécifié.
Remède: - Vérifier le débit de l'agent de refroidissement.
- Vérifier conductibilité thermique de l'agent de refroidissement.
- Vérifier la proportion de mélange de l'agent de refroidissement.

230086 <Emplacement>Partie puissance : La température de l'agent de refroidissement a dépassé le seuil d'alarme

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828
Valeur de signalisation : %1
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause: La température de l'agent de refroidissement a dépassé le seuil d'alarme spécifié.
Si la température de l'agent de refroidissement augmente jusqu'au seuil de défaut spécifié, le défaut F30087 est généré.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Température de l'agent de refroidissement.
Remède: Vérifier le système de refroidissement et les conditions d'environnement.

230087 <Emplacement>Partie puissance : La température de l'agent de refroidissement a dépassé le seuil de défaut

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828
Valeur de signalisation : %1
Réaction : ARRÊT2
Acquittement : IMMEDIAT
Cause: La température de l'agent de refroidissement a dépassé le seuil de défaut spécifié.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Température de l'agent de refroidissement.
Remède: Vérifier le système de refroidissement et les conditions d'environnement.

230105 <Emplacement>PP: Défaut d'acquisition de la mesure

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : -
Réaction : ARRÊT2
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: Évaluer 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : -
Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 (Tension de raccordement des variateurs)

230600 <Emplacement>SI P2: STOP A déclenché

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 (stop pour essai) 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.
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 l'Hydraulic Module concerné.
Valeur de défaut = 9999 :
- Exécuter le diagnostic sur l'autre défaut existant F30611.
Remarque :
CU : Control Unit
SI : Safety Integrated
STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

230600 <Emplacement>SI P2: STOP A déclenché

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 (stop pour essai) 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 Control Unit.
1005 :
- STO actif malgré l'absence de sélection de STO et l'absence de STOP A interne.
- Sur un Power Module avec "STO via les bornes du Power Module" (STO_A/STO_B), ces bornes sont actives (commutateur DIP sur "ON"). Cependant, la fonction "STO via les bornes du Power Module" n'est pas débloquée (p9601.7 = p9801.7 = 0).
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 concerné.
Valeur de défaut = 1005 :
- Désactiver les bornes STO_A/STO_B du Power Module (les deux commutateurs DIP sur "OFF") ou débloquer la fonction "STO via les bornes du Power 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

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

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 : Arrêt demandé par l'autre canal de surveillance.

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 Commutation F-DI Durée d'incohérence (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 (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).

15 : SI PROFIsafe réaction sur défaillance de bus (p9612, p9812).

1000 : Temporisation de contrôle écoulée.

Sinon, pendant un intervalle d'environ 5 x p9650, les conditions suivantes ont été constatées :

- Des changements de signal sont survenus de façon continue à la borne STO du Hydraulic Module à des intervalles inférieurs ou égaux à la durée d'incohérence (p9650/p9850).

- STO a été sélectionné et désélectionné de façon continue via PROFIsafe/TM54F (également comme réaction consécutive) à des intervalles inférieurs ou égaux à la durée d'incohérence (p9650/p9850).

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 : État de sélection STO différent sur les deux canaux de surveillance.

2001 : Signalisation en retour de STO différente sur les deux canaux de surveillance.

2002 : État du temporisateur de retard SS1 différent sur les deux canaux de surveillance (état du temporisateur dans p9650/p9850).

2003 : État 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. Si "STOP B après défaillance de la communication PROFIsafe" (p9812) est paramétré, la transmission des Failsafe Values est temporisée.

La signification des différentes valeurs de signalisation est décrite dans la signalisation Safety C01611.

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 Control Unit.

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 Control Unit.

Valeur de défaut = 1000 :
- Vérifier le câblage des entrées de sécurité (F-DI) sur la CU (problèmes de contact).
- 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 la durée d'incohérence 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 Control Unit.

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 l'Hydraulic Module concerné.

Valeur de défaut = 2000, 2001, 2002, 2003 :
- Vérifier la durée d'incohérence 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 l'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 C01611.

Remarque :
CU : Control Unit
AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract)
HM : Hydraulic Module
F-DI : Entrée de sécurité
SI : Safety Integrated
SMM : Safe Motion Monitoring
SS1 : Safe Stop 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3)

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 par l'autre canal de surveillance.

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 Commutation F-DI Durée d'incohérence (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 (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).

15 : SI PROFIsafe réaction sur défaillance de bus (p9612, p9812).

1000 : Temporisation de contrôle écoulée.

Sinon, pendant un intervalle d'environ 5 x p9650, les conditions suivantes ont été constatées :

- Des changements de signal sont survenus de façon continue à la borne EP du Motor Module à des intervalles inférieurs ou égaux à la durée d'incohérence (p9650/p9850).

- STO a été sélectionné et désélectionné de façon continue via PROFIsafe/TM54F (également comme réaction consécutive) à des intervalles inférieurs ou égaux à la durée d'incohérence (p9650/p9850).

- La suppression sûre des impulsions (r9723.9 - également comme réaction consécutive) a été sélectionnée et désélectionnée de façon continue à des intervalles inférieurs ou égaux à la durée d'incohérence (p9650/p9850).

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.

1953 : Température du module en dehors de la plage autorisée.

1954 : Température du module non plausible.

2000 : État de sélection STO différent sur les deux canaux de surveillance.

2001 : Signalisation en retour de coupure STO différente sur les deux canaux de surveillance. Cette valeur peut également survenir en tant que réaction à d'autres défauts.

2002 : État du temporisateur de retard SS1 différent sur les deux canaux de surveillance (état du temporisateur dans p9650/p9850).

2003 : État de la borne STO différent sur les deux canaux de surveillance.

2004 : Échec de la dynamisation du circuit de coupure du second canal.

2005 : Échec de la dynamisation du circuit de coupure du second canal.

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. Si "STOP B après défaillance de la communication PROFIsafe" (p9812) est paramétré, la transmission des Failsafe Values est temporisée.

La signification des différentes valeurs de signalisation est décrite dans la signalisation Safety C01611.

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 Control Unit.

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 Control Unit.

Valeur de défaut = 1000 :
- Vérifier le câblage des entrées de sécurité (F-DI) sur la CU (problèmes de contact).
- 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 la durée d'incohérence 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 Control Unit.

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 la durée d'incohérence 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.

Valeur de défaut 2004, 2005 :
- Remplacer le Motor Module concerné.

- Remplacer le Motor Module concerné.
- Exécuter le diagnostic en présence d'autres défauts et éliminer la cause.

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 C01611.

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 : Safe Stop 1 (Stop sûr 1)
STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

230620 <Emplacement>SI P2: Suppression sûre du couple activée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 Safety.
- 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 Safety.

Remède: Non nécessaire.
Remarque :
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated
SS1 : Safe Stop 1 (Stop sûr 1)

230625 <Emplacement>SI P2: Signe de vie dans données Safety Integrated incorrect

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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.
- Désélectionner les fonctions d'entraînement 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 :

P2 : Processeur 2

SI : Safety Integrated

230630 <Emplacement>SI P2: Commande de frein défectueuse

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 (p. 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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.

230632 <Emplacement>SI P2: Vanne d'arrêt Commande / signalisation en retour défaillante

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated" intégrée à l'entraînement s'exécutant sur le Hydraulic Module (canal de surveillance 2) a détecté un défaut lors de la commande / signalisation en retour de la vanne d'arrêt et a déclenché un STOP A.

Causes possibles :

- Vanne d'arrêt non raccordée ou incorrectement raccordée (X272).
- Signalisation en retour de la vanne d'arrêt non raccordée ou incorrectement raccordée (X281/X282).
- Signalisation en retour de la vanne d'arrêt réglée de manière incorrecte (p9626/p9826).
- Vanne d'arrêt défectueuse.
- Hydraulic Module défectueux.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

10 :

Erreur lors de l'opération "Ouverture de la vanne d'arrêt".

30 :

Erreur lors de l'opération "Fermeture de la vanne d'arrêt".

40 :

Erreur à l'état "Vanne d'arrêt fermée".

60, 70 :

Erreur dans la commande de la vanne d'arrêt ou défaut de communication entre la Control Unit et le Hydraulic Module.

81 :

Signalisation en retour de la vanne d'arrêt : Erreur à l'état "Vanne d'arrêt fermée".

82 :

Signalisation en retour de la vanne d'arrêt : Erreur lors de l'opération "Ouverture de la vanne d'arrêt".

83 :

Signalisation en retour de la vanne d'arrêt : Erreur lors de l'opération "Fermeture de la vanne d'arrêt".

84 :

Signalisation en retour de la vanne d'arrêt : Erreur dans la commande de la vanne d'arrêt ou défaut de communication entre la Control Unit et le Hydraulic Module.

Remède:

- Contrôler le raccordement de la vanne d'arrêt (X272).
- Contrôler le raccordement des signalisations en retour de la vanne d'arrêt (X281, X282).
- Contrôler la configuration de la signalisation en retour de la vanne d'arrêt (p9626/p9826).
- Vérifier que le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM (p. ex. utilisation de câbles blindés et connexion du blindage).
- Remplacer la vanne d'arrêt le cas échéant.
- Remplacer le Hydraulic Module le cas échéant.

Voir aussi : p9626 (SI HLA Vanne d'arrêt Contacts de sign. retour Configuration (CU)), p9826 (SI HLA Vanne d'arrêt Contacts de sign. retour Configuration (MM))

230640 <Emplacement>SI P2: Erreur dans le circuit de coupure du second canal

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

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 d'alarme (r2124, 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 l'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-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 PROFIsafe 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 de l'Hydraulic Module.

Remarque :
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated
Voir aussi : p9810 (SI Adresse PROFIsafe (Motor Module))

230640 <Emplacement>SI P2: Erreur dans le circuit de coupure du second canal

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 d'alarme (r2124, 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 PROFIsafe 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 (SI Adresse PROFIsafe (Motor Module))

230649 <Emplacement>SI P2: Erreur logicielle interne

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 l'assistance technique.
- Remplacer le Motor Module / Hydraulic Module.

Remarque :
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated

230650 <Emplacement>SI P2: Essai de réception obligatoire

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated" du canal de surveillance 2 nécessite un essai 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 : La somme de contrôle réelle et la somme de contrôle prescrite 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 vérifié par somme de contrôle est endommagé.

2000 : La somme de contrôle réelle et la somme de contrôle prescrite ne sont pas identiques sur le canal de surveillance 2 (mode Mise en service).

- La somme de contrôle prescrite sur le canal de surveillance 2 n'a pas été entrée correctement (p9899 différent de r9898).

2003 : Essai 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 essai de réception est requis.

3003 : Essai 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 essai 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 la somme de contrôle prescrite (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 Control Unit.

Valeur de défaut = 2000 :

- Vérifier les paramètres de sécurité sur le canal de surveillance 2 et adapter la somme de contrôle prescrite (p9899).

Valeur de défaut = 2003, 2005 :

- Effectuer l'essai de réception et établir le PV de réception.

La marche à suivre pour l'essai 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 l'essai 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 (SI Somme de contrôle prescrite Paramètres SI (CU)), p9899 (SI Somme de contrôle prescrite Paramètres SI (Motor Module))

230651 <Emplacement>SI P2: La synchronisation avec la Control Unit a échoué

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Control Unit.
Remarque :
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated

230652 <Emplacement>SI P2: Temps de cycle de surveillance illicite

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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
P2 : Processeur 2
SI : Safety Integrated

230655 <Emplacement>SI P2: Synchronisation des fonctions de surveillance

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une erreur est survenue lors de la calibration 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 Control Unit.
- 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Control Unit.
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module / Hydraulic Module.
- Remplacer la carte mémoire ou la Control Unit.

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.
Voir aussi : p9611 (SI Sélection de télégramme PROFIsafe (Control Unit)), p60022 (PROFIsafe Sélection de télégramme)

Remède: Vérifier le réglage du numéro de télégramme (p9811).

230659 <Emplacement>SI P2: Requête d'écriture de paramètres rejetée

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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.
29 : Il y a eu une tentative de paramétrage sur STOP B de la réaction aux défauts pour la défaillance de PROFIsafe, bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
33 : Les fonctions de sécurité sans sélection ne sont pas prises en charge (p9601.5, p9801.5).
Voir aussi : r9771 (SI Fonctions communes (CU)), r9871 (SI Fonctions communes (Motor Module))

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 Control Unit.

Valeur de défaut = 29 :
- Contrôler si p9612 et p9812 sont mis à 1 ; corriger les réglages le cas échéant.
- 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 Control Unit.

Remarque :
SI : Safety Integrated
SS1 : Safe Stop 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.

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.
28 : Il y a eu une tentative d'activation de la fonction "STO via les bornes du Power Module" bien que celle-ci ne puisse pas être prise en charge.
29 : Il y a eu une tentative de paramétrage sur STOP B de la réaction sur stop pour défaillance de PROFIsafe, bien que celle-ci ne soit pas prise en charge.

Voir aussi : r9771 (SI Fonctions communes (CU)), r9871 (SI Fonctions communes (Motor Module))

Remède: Valeur de défaut = 10, 11, 13, 14, 15, 16, 18, 19, 27 :
- 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 Control Unit.

Valeur de défaut = 28 :
- Utiliser la partie puissance avec la propriété "STO via les bornes du Power Module".

Valeur de défaut = 29 :
- 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 Control Unit.
- Le cas échéant, paramétrer sur STOP À la réaction sur stop pour défaillance PROFIsafe (p9612 = p9812 = 0).

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 : Safe Stop 1 (Stop sûr 1)
STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple) / AS : Safe standstill (Arrêt sûr)

230664 <Emplacement>Défaut dans la phase de démarrage

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

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 l'assistance technique.

230665 <Emplacement>SI P2: Le système est défectueux

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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) :
2 hex :
- Les paramètres p9500 et p9300 sont différents (lorsque la signalisation Safety C30711 est affichée en même temps).

200000 hex, 400000 hex :
- Défaut pendant le démarrage/fonctionnement actuel.

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 l'assistance technique.
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 Évent 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Control Unit.
Remarque :
SI : Safety Integrated

230674 <Emplacement>SI Motion P2: Fonction Safety Integrated non prise en charge par télégramme PROFIsafe

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.
Valeur de défaut (r0949, interpréter bit par bit) :
Bit 4 = 1 :
La fonction SS2ESR via PROFIsafe n'est pas prise en charge (p9301.4).
Bit 18 = 1 :
SS2E via PROFIsafe n'est pas prise en charge (p9301.18).
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 (SP) 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).
Bit 28 = 1 :
La fonction SCA via PROFIsafe n'est pas prise en charge (p9301.28).

Remède: - Désactiver la fonction de surveillance incriminée (p9301, p9801).
- Régler le télégramme PROFIsafe approprié (p9811).
Remarque :
SCA : Safe Cam (Came sûre)
SI : Safety Integrated
SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre)
SP : Safe Position (Position sûre)
SS2E : Safe Stop 2 externe (Stop sûr 2 avec stop externe, STOP D externe)
SS2ESR : Safe Stop 2 Extended Stop and Retract (Stop sûr 2 Arrêt étendu et retrait)

230680 <Emplacement>SI Motion P2: Erreur de somme de contrôle des surveillances sûres

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La somme de contrôle réelle calculée par le Motor Module / Hydraulic Module et inscrite dans r9398 pour les paramètres relatifs à la sécurité ne coïncide pas avec la somme de contrôle prescrite mémorisée 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 : Somme de contrôle incorrecte des paramètres SI relatifs à la surveillance de mouvement.
1 : Somme de contrôle incorrecte des paramètres SI relatifs l'affectation des composants.

Remède: - Vérifier les paramètres relatifs à la sécurité et les corriger le cas échéant.
- Régler la somme de contrôle prescrite sur la valeur de la somme de contrôle réelle.
- 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 l'essai de réception.

230681 <Emplacement>SI Motion P1: Valeur de paramètre incorrecte

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : paramètre : %1, information complémentaire : %2

Réaction : ARRÊT2

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) :

yyyyxxxx 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 débloqué sans déblocage de fonctions absolues de surveillance de mouvement (p9301.1 ou p9301.2).

xxxx = 9301 et yyyy = 11 :

La fonction sûre SS2E (p9301.18 = 1) est débloquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9301 et yyyy = 14 :

"Position synchrone sûre via PROFIsafe" est débloqué (p9301.29 = 1) sans déblocage de "Position sûre via PROFIsafe" (p9301.25).

xxxx = 9301 et yyyy = 17 :

"Position synchrone sûre via PROFIsafe" est débloqué (p9301.29 = 1) et "Safety Integrated sans capteur" est débloqué (p9306).

xxxx = 9301 et yyyy = 19 :

SLA (p9301.20 = 1) est débloqué avec acquisition de mesure sans capteur (p9306 égal à 1 ou 3).

xxxx = 9301 et yyyy = 20 :

SLA (p9301.20 = 1) est débloqué avec un système à 2 capteurs (p9326 différent de 1).

xxxx = 9801 et yyyy = 12 : SCA (p9301.28 = 1) est débloquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9334 ou 9335 :

Les valeurs limites de SLP sont trop élevées en valeur absolue.

xxxx = 9378 :

SLA est débloqué (p9301.20 = 1). La limite d'accélération est trop faible (p9378). La résolution d'accélération n'est plus suffisante (r9790) (la limite minimale correspond au triple de la résolution d'accélération r9790[0] dans la version v5.1 / au décuple de la résolution d'accélération r9790[1] à partir de la version v5.2).

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 débloquées, alors PROFIsafe (p9801.3 = 1) n'est pas possible.

xxxx = 9801 et yyyy = 2 :

Des fonctions étendues sans sélection (p9801.5 = 1) sont débloquées 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 débloquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9801 et yyyy = 6 :

La transmission de la position sûre via PROFIsafe (p9301.25) est débloquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9801 et yyyy = 7 :

La commutation sûre des rapports de réduction (p9301.26 = 1) est débloquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9801 et yyyy = 18 :

SLA (p9301.20 = 1) est débloqué sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9801 et yyyy = 21 :

SS2ESR (p9301.4 = 1) est débloquée 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 = 9301 et yyyy = 14 :

Bloquer la fonction "Position synchrone sûre via PROFIsafe" (p9301.29 = 0) ou débloquer "Position sûre via PROFIsafe" (p9301.25).

Pour xxxx = 9301 et yyyy = 17 :

Bloquer la fonction "Position synchrone sûre via PROFIsafe" (p9301.29 = 0) ou régler "Safety Integrated avec capteur" (p9306).

Pour xxxx = 9301 et yyyy = 19 :

Bloquer SLA (p9301.20) ou activer l'acquisition de mesure avec capteur (p9306 égal à 0 ou 2).

Pour xxxx = 9301 et yyyy = 20 :

Bloquer SLA (p9301.20) ou activer un système à 1 capteur (p9326 égal à 1).

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 = 9501 et yyyy = 11 : Bloquer SS2E (p9501.18) ou débloquer PROFIsafe.

Pour xxxx = 9501 et yyyy = 12 : Bloquer SCA (p9501.28) ou débloquer PROFIsafe.

Pour xxxx = 9317 :

Vérifier en outre p9316.0.

Pour xxxx = 9334 ou 9335 :

Réduire les valeurs limites de SLP en valeur absolue.

Pour xxxx = 9378 :

- Tenir compte des informations dans r9790.

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).

yyyy = 18 :

Pour la surveillance d'accélération limitée sûre (p9301.20 = 1), débloquer également PROFIsafe (p9801.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2 = 1).

yyyy = 21 :

Pour le Stop sûr 2 Arrêt étendu et retrait (p9301.4), 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1, information complémentaire : %2

Réaction : ARRÊT2
Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le paramètre ne peut pas être renseigné avec cette valeur.

Remarque :

Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop Safety.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

yyyyxxxx 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 débloqué sans déblocage de fonctions absolues de surveillance de mouvement (p9301.1 ou p9301.2).

xxxx = 9301 et yyyy = 14 :

"Position synchrone sûre via PROFIsafe" est débloqué (p9301.29 = 1) sans déblocage de "Position sûre via PROFIsafe" (p9301.25).

xxxx = 9301 et yyyy = 17 :

"Position synchrone sûre via PROFIsafe" est débloqué (p9301.29 = 1) et "Safety Integrated sans capteur" est débloqué (p9306).

xxxx = 9301 et yyyy = 19 :

SLA (p9301.20 = 1) est débloqué avec acquisition de mesure sans capteur (p9306 égal à 1 ou 3).

xxxx = 9301 et yyyy = 20 :

SLA (p9301.20 = 1) est débloqué avec un système à 2 capteurs (p9326 différent de 1).

xxxx = 9334 ou 9335 :

Les valeurs limites de SLP sont trop élevées en valeur absolue.

xxxx = 9347 :

La tolérance d'hystérésis est illicite.

xxxx = 9378 :

SLA est débloqué (p9301.20 = 1). La limite d'accélération est trop faible (p9378). La résolution d'accélération n'est plus suffisante (r9790). La limite minimale correspond au triple de la résolution d'accélération r9790[0] dans la version v5.1 et au décuple de la résolution d'accélération r9790[1] à partir de la version v5.2.

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 débloquées, alors PROFIsafe (p9801.3 = 1) n'est pas possible.

xxxx = 9801 et yyyy = 2 :

Des fonctions étendues sans sélection (p9801.5 = 1) sont débloquées sans déblocage de surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2).

xxxx = 9801 et yyyy = 3 :

Des F-DI intégrées sont débloquées 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 débloquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9801 et yyyy = 6 :

La transmission de la position sûre via PROFIsafe (p9301.25) est débloquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9801 et yyyy = 7 :

La commutation sûre des rapports de réduction (p9301.26 = 1) est débloquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9801 et yyyy = 11 :

SS2E (p9301.18 = 1) est débloquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9801 et yyyy = 12 :

SCA (p9301.28 = 1) est débloquée sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9801 et yyyy = 18 :

SLA (p9301.20 = 1) est débloqué sans déblocage de PROFIsafe.

xxxx = 9801 et yyyy = 21 :

SS2ESR (p9301.4 = 1) est débloquée 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 = 9301 et yyyy = 14 :

Bloquer la fonction "Position synchrone sûre via PROFIsafe" (p9301.29 = 0) ou débloquer "Position sûre via PROFIsafe" (p9301.25).

Pour xxxx = 9301 et yyyy = 17 :

Bloquer la fonction "Position synchrone sûre via PROFIsafe" (p9301.29 = 0) ou régler "Safety Integrated avec capteur" (p9306).

Pour xxxx = 9301 et yyyy = 19 :

Bloquer SLA (p9301.20) ou activer l'acquisition de mesure avec capteur (p9306 égal à 0 ou 2).

Pour xxxx = 9301 et yyyy = 20 :

Bloquer SLA (p9301.20) ou activer un système à 1 capteur (p9326 égal à 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 = 9347 :

Lorsque l'hystérésis / le filtre est débloqué (p9301.16 = 1) :

- Régler les paramètres p9346 et p9347 selon la règle suivante : p9347 <= 0,75 x p9346.

- Dans le cas où la synchronisation de la mesure est débloquée (p9301.3 = 1), respecter en outre la règle suivante : p9347 >= p9349.

Pour xxxx = 9378 :

- Tenir compte des informations dans r9790.

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).

yyyy = 18 :

Pour la surveillance d'accélération limitée sûre (p9301.20 = 1), débloquer également PROFIsafe (p9801.3 = 1) et les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement (p9801.2 = 1).

yyyy = 21 :

Pour le Stop sûr 2 Arrêt étendu et retrait (p9301.4), 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

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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.
14 : La fonction de surveillance SLA et ncSI n'est pas prise en charge.
30 : La version du firmware de l'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.
53 : fonction "SS2E" non prise en charge (p9306 = 18).
54 : Fonction SCA non prise en charge (p9301.28).
57 : Fonction "Transmission synchrone Position sûre" non prise en charge (p9301.29).
58 : Fonction "Accélération limitée sûre" (SLA) non prise en charge (p9301.20).

Remède: - Désactiver la fonction de surveillance incriminée (p9301, p9501, p9601, p9801).
- Mettre à niveau le firmware de l'Hydraulic Module.
Remarque :
SCA : Safe Cam (Came sûre) / SN : Safe software cam (Came sûre)
SI : Safety Integrated
SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre) / SG : Safely reduced speed (Vitesse réduite sûre)
SS2E : Safety Stop 2 externe (STOP D externe)
Voir aussi : p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

230682 <Emplacement>SI Motion P2: Fonction de surveillance non prise en charge

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction de surveillance débloquée dans p9301, p9501, p9601, p9801, p9306, p9506, p9307 ou p9507 n'est pas prise en charge par cette version du firmware.
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop Safety.
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.
14 : La fonction de surveillance SLA et ncSI n'est pas prise en charge.
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).
45 : La désactivation de SOS/SLS au cours du STOP A externe n'est pas prise en charge (p9301.23).
50 : La réduction des temps de commutation pour SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) n'est pas prise en charge.
52 : fonction "SBR avec capteur" non prise en charge (p9306 = 2).
53 : fonction "SS2E" non prise en charge (p9301.18).
54 : Fonction SCA non prise en charge (p9301.28).
57 : Fonction "Transmission synchrone Position sûre via PROFIsafe" non prise en charge (p9301.29).
58 : Fonction "SLA" non prise en charge (p9301.20).

Remède: - Désélectionner la fonction de surveillance concernée (p9301, p9501, p9601, p9801, p9307, p9507, p9506, p9306).
- Mettre à niveau le firmware du Motor Module.
Remarque :
AER : Arrêt et retrait étendus (ESR - Extended Stop and Retract)
F-DI : Failsafe Digital Input (Entrée TOR de sécurité)
SBR : Safe Brake Ramp (Surveillance sûre de rampe de freinage)
SCA : Safe Cam (Came sûre) / SN : Safe software cam (Came 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)
SS2E : Safe Stop 2 externe (Stop sûr 2 avec stop externe, STOP D externe)
Voir aussi : p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

230683 <Emplacement>SI Motion P2: Libération SOS/SLS manquante

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.

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 (SI Motion Déblocage Fonctions de sécurité (Motor Module))

230684 <Emplacement>SI Motion P2 : Position limitée sûre Valeurs limites interverties

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.
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 (SI Motion SLS Valeurs limite (Motor Module))

230686 <Emplacement>SI Motion: Paramétrage position de came illicite

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Au moins une "came sûre" (SCA) est paramétrée trop proche de la plage de tolérance définie autour de la position modulo dans p9336 ou p9337 :

- La valeur de position moins d'une came doit être supérieure à la limite inférieure modulo + la tolérance de came (p9340) + la tolérance de position (p9342).
- La valeur de position plus d'une came doit être inférieure à la limite supérieure modulo - la tolérance de came (p9340) - la tolérance de position (p9342).
- Pour la position modulo paramétrée (p9305 > 0), la limite modulo inférieure est = 0, la limite modulo supérieure est = p9305.
- La longueur de came x = p9336[x] - p9337[x] est inférieure à la tolérance de came + la tolérance de position (= p9340 + p9342).

Au niveau de la came, la valeur de position moins doit également être inférieure à la valeur de position plus.

Remarque :

Ce défaut ne provoque aucune réaction sur stop Safety.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :

numéro de la "came sûre" positionnée incorrectement.

Voir aussi : p9501 (SI Motion Déblocage des fonctions de sécurité (Control Unit))

Remède: Corriger la position de la came et effectuer un POWER ON (mise hors/sous tension).

Remarque :

SCA : Safe Cam (Came sûre)

SI : Safety Integrated

Voir aussi : p9536, p9537

230688 <Emplacement>SI Motion P2: Synchronisation de la mesure non autorisée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 débloquer "position sûre via PROFIsafe".

Remarque :

SCA : Safe Cam (Came sûre) / SN : Safe software cam (Came 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1

Réaction : ARRÊT2

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 Safety.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre avec valeur incorrecte.
Voir aussi : p9301 (SI Motion Déblocage Fonctions de sécurité (Motor Module))

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Des paramètres Safety Integrated ont té modifiés et ces modifications 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 l'essai de réception, un POWER ON doit être effectué pour tous les composants.

230700 <Emplacement>SI Motion P2: STOP A déclenché

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 inactif 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 Control Unit.

Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante sans POWER ON (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT (ARRÊT3)

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 de la manière suivante sans POWER ON (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.

Remarque :
SI : Safety Integrated

230706 <Emplacement>SI Motion P2: SAM/SBR Limite dépassée

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : -

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 (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 de la manière suivante sans POWER ON (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 de la manière suivante sans POWER ON (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 (SI Motion Temps de transition de STOP D à SOS (Motor Module)), 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 C30714, C30715, C30716 en instance.
Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante sans POWER ON (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 (SI Motion Temps de transition de STOP E à SOS (Motor Module)), 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 C30714, C30715, C30716 en instance.
Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante sans POWER ON (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.
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

Objet entraînement : HLA_828

Valeur de signalisation : %1

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 : Temporisation de contrôle écoulée. Les modifications de signaux sont trop nombreuses aux entrées de sécurité.

1001 : Erreur init. tempor. 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 : État essai réception différent entre canaux de surveillance.

1012 : Défaut plausibilité val. réelle capteur.

1014 : Erreur de synchronisation de la F-DO pour la fonction "Came sûre".

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 du test d'efficacité dans le capteur DRIVE-CLiQ.

1024 : Erreur de signe de vie pour capteur HTL/TTL.

1030 : défaut de capteur détecté par l'autre canal de surveillance

1031 :

- Transfert de données incorrect entre canal de surveillance et Sensor Module (p9526/p9326).
- Le Sensor Module du deuxième canal a été remplacé.
- Le paramétrage du capteur du deuxième canal est incorrect.

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 (SI Motion Temps de transition de STOP F à STOP B (Control Unit)), r9725 (SI Motion Diagnostic STOP F)

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.
- Le capteur paramétré ne correspond pas au capteur raccordé. Changer le capteur.
- 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 = 1014 :

- Contrôler les mesures du capteur. - Augmenter le cas échéant la tolérance de position (p9342) et/ou la tolérance de came (p9340).

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).

Adapter le paramétrage du capteur du deuxième canal de la manière suivante :

- Régler le type de capteur (p0400).
- Activer le mode mise en service Safety Integrated (p0010 = 95).
- Démarrer la fonction de copie des paramètres capteur (p9700 = 46).
- Quitter le mode mise en service Safety Integrated (p0010 = 0).
- Enregistrer les paramètres en mémoire non volatile (copier RAM vers ROM).
- 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 (SI Motion Temps de cycle de surveillance (Motor Module)), p9500 (SI Motion Temps de cycle de surveillance (CU))

230711 <Emplacement>SI Motion P2: Défaut dans un canal de surveillance

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 : Temporisation de contrôle écoulée. Les modifications de signaux sont trop nombreuses aux entrées de sécurité.

1001 : Erreur init. tempor. 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 : État essai réception différent entre canaux de surveillance.

1012 : Défaut plausibilité val. réelle capteur.

1014 : Erreur de synchronisation de la F-DO pour la fonction "Came sûre".

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 du test d'efficacité dans le capteur DRIVE-CLiQ.

1024 : Erreur de signe de vie pour capteur HTL/TTL.

1030 : défaut de capteur détecté par l'autre canal de surveillance

1031 :

- Transfert de données incorrect entre canal de surveillance et Sensor Module (p9526/p9326).
- Le Sensor Module du deuxième canal a été remplacé.
- Le paramétrage du capteur du deuxième canal est incorrect.

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. Si "STOP B après défaillance de la communication PROFISafe" (p9812) est paramétré, la transmission des Failsafe Values est temporisée.

La signification des valeurs de signalisation est décrite dans le défaut Safety F01611 de la Control Unit.

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 (SI Motion Temps de transition de STOP F à STOP B (Control Unit)), r9725 (SI Motion Diagnostic STOP F)

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.
- Le capteur paramétré ne correspond pas au capteur raccordé. Changer le capteur.
- 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 = 1014 :

- Contrôler les mesures du capteur. - Augmenter le cas échéant la tolérance de position (p9342) et/ou la tolérance de came (p9340).

Valeur de signalisation = 1024 :

- Vérifier la liaison de communication.
- Régler le cas échéant 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).

Adapter le paramétrage du capteur du deuxième canal de la manière suivante :

- Régler le type de capteur (p0400).
- Activer le mode mise en service Safety Integrated (p0010 = 95).
- Démarrer la fonction de copie des paramètres capteur (p9700 = 46).
- Quitter le mode mise en service Safety Integrated (p0010 = 0).
- Enregistrer les paramètres en mémoire non volatile (Copier RAM vers ROM).
- 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.

Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante sans POWER ON (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.

Voir aussi : p9300 (SI Motion Temps de cycle de surveillance (Motor Module)), p9500 (SI Motion Temps de cycle de surveillance (CU))

230712 <Emplacement>SI Motion P2: Défaut lors du traitement E/S de sécurité (F-IO)

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 affiché 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 essai de réception.
- Contrôler l'égalité des temps de cycle de surveillance (p9500, p9300).

Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante sans POWER ON (acquittement sûr) :
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.

Voir aussi : p9300 (SI Motion Temps de cycle de surveillance (Motor Module)), p9500 (SI Motion Temps de cycle de surveillance (CU))

230714 <Emplacement>SI Motion P2 : Vitesse limitée sûre dépassée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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).
Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante sans POWER ON (acquittement sûr) :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.
Remarque :
SI : Safety Integrated
SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre) / SG : Safely reduced speed (Vitesse réduite sûre)
Voir aussi : p9331 (SI Motion SLS Valeurs limite (Motor Module)), p9363 (SI Motion SLS Réaction sur stop (Motor Module))

230715 <Emplacement>SI Motion P2: Position limitée sûre dépassée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 sans POWER ON (acquittement sûr) :
Condition :
- Désélectionner la fonction "SLP" et dégager les axes en les amenant dans la plage des positions autorisées.
Effectuer un acquittement sûr par l'un des moyens suivants :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 sans POWER ON (acquittement sûr) :
Condition :
- Désélectionner la fonction "SDI", puis la resélectionner le cas échéant.
Effectuer un acquittement sûr par l'un des moyens suivants :
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI intégrée (uniquement CU310-2).
- PROFIsafe.
- Tableau de commande machine.
Remarque :
SDI : Safe Direction (Sens de déplacement sûr)
SI : Safety Integrated
Voir aussi : p9364, p9365, p9366

230717 <Emplacement>SI Motion P2 : Limitation SLA dépassée

Objet entraînement : SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La limite d'accélération pour la fonction "Accélération limitée sûre" a été dépassée. L'entraînement est immobilisé selon la réaction sur stop configurée (p9379).
Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :
0 : La surveillance de l'accélération à résolution grossière a dépassé la limite d'accélération.
1 : La surveillance de l'accélération à résolution fine et le cas échéant de l'accélération filtrée a dépassé la limite d'accélération.

Remède: - Vérifier le programme de déplacement sur la commande.
- Vérifier la limite d'accélération pour la fonction "SLA" et l'adapter si nécessaire (p9378).
- Effectuer un acquittement sûr.
Valeur de signalisation = 0 :
Procéder à une analyse des causes avec r9714[0] et r9714[3].
Valeur de signalisation = 1 :
Procéder à une analyse des causes avec r9789[0], r9789[1] et r9789[2].
Remarque :
SI : Safety Integrated
SLA : Safely-Limited Acceleration (Accélération limitée sûre)
Voir aussi : p9378 (SI Motion SLA Limite d'accélération (MM)), p9379 (SI Motion SLA Réaction sur stop (Motor Module))

230730 <Emplacement>SI Motion P2: Taux de référence pour vitesse limitée sûre dynamique non valide

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le taux de référence transmis via PROFIsafe 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 par 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 de la manière suivante sans POWER ON (acquittement sûr) :
- PROFIsafe.
Remarque :
SI : Safety Integrated
SLS : Safely-Limited Speed (Vitesse limitée sûre)

230788 <Emplacement>Stop pour test automatique: attente désélection STO via SMM

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le stop pour test automatique n'a pas encore pu être exécuté après le démarrage.
Causes possibles :
- La fonction STO est sélectionnée via les Safety Integrated Extended Functions.
- Une signalisation Safety ayant provoqué STO est présente.
Remarque :
STO : Safe Torque Off (Suppression sûre du couple)

Remède: - Désélectionner STO via Safety Integrated Extended Functions.
- Éliminer la cause des signalisations Safety Integrated présentes et acquitter les signalisations.
Remarque :
Une fois la cause éliminée, le stop pour test automatique est effectué.

230797 <Emplacement>SI Motion P2: Axe sans référencement sûr

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 des surveillances de mouvement en cours

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La dynamisation forcée (stop pour test) des fonctions de surveillance sûre de mouvement est en cours d'exécution.

Remède: Non nécessaire.
La signalisation est supprimée automatiquement à la fin du stop pour test.
Remarque :
SI : Safety Integrated

230799 <Emplacement>SI Motion P2: Mode essai de réception actif

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le mode essai de réception est actif.
Cela signifie que :
- La limitation de consigne de vitesse est désactivée (r9733).
- Les fins de course standard sont désactivés pendant l'essai de réception de la fonction SLP (avec EPOS en interne, sinon via r10234).

Remède: Non nécessaire.
La signalisation est supprimée automatiquement en quittant le mode d'essai de réception.
Remarque :
SI : Safety Integrated
SLP : Safely-Limited Position (Position limitée sûre)

230800 <Emplacement>Partie puissance: Signalisation groupée

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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: - Désactiver les fonctions non requises.
- Le cas échéant, augmenter les périodes d'échantillonnage (p0112, p0115).
- Remplacer le composant concerné (partie puissance, Control Unit).

230802 <Emplacement>Partie puissance: Dépassement de la tranche de temps

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter l'assistance technique.

230804 <Emplacement>Partie puissance: CRC

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une erreur de somme de contrôle (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 l'assistance technique.

230805 <Emplacement>Partie puissance: Somme de contrôle EEPROM incorrecte

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Les données de paramétrage internes sont corrompues
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
01 : Erreur d'accès à l'EEPROM.
02 : Le nombre de blocs dans l'EEPROM est trop élevé.
03 : Données EEPROM Safety incorrectes.
...
20 : Données EEPROM Safety incorrectes.

Remède: Remplacer la partie puissance concernée.

230809 <Emplacement>Partie puissance: Information de commutation non valide

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 l'assistance technique.

230810 <Emplacement>Partie puissance: Temporisateur Watchdog

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 l'assistance technique.

230820 <Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Télégramme perturbé

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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 somme 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,...).

230835 <Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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 (partie puissance, Control Unit).

230836 <Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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.

230845 <Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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).

230850 <Emplacement>Partie puissance: Erreur logicielle interne

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2, NEANT)
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 l'assistance technique.

230851 <Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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: - Désactiver les fonctions non requises.
- Le cas échéant, augmenter les périodes d'échantillonnage (p0112, p0115).
- Remplacer le composant concerné (partie puissance, Control Unit).

230853 <Emplacement>Partie puissance: Erreur de signe de vie des données cycliques

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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: - Réduire la taille de la fenêtre de temps pour la surveillance (p7788).
- Contrôler le Motor Module et le remplacer le cas échéant.

230860 <Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ (CU): Erreur télégramme

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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 somme 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) :
La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation.
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,...).

230875 <Emplacement>Partie puissance : coupure de la tension d'alimentation

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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.

230886 <Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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 (mise hors/sous tension).

230896 <Emplacement>Partie puissance DRIVE-CLiQ (CU): Propriétés de composant incohérentes

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, STOP2)
Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, 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 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 Control Unit, 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 Control Unit (r0018).

230903 <Emplacement>Partie puissance: Une erreur bus I2C s'est produite

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: La communication avec un EEPROM ou un convertisseur analogique-numérique 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: Échec de la configuration de FPGA

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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 l'assistance technique.

230919 <Emplacement>Partie puissance : Défaillance de la surveillance de température

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Une des surveillances de température dans la partie puissance est défaillante.
Le fonctionnement sans erreur du syst. d'entraînement n'est plus assuré.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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, PT1000 : R > 1720 ohms
2 : Résistance mesurée trop faible.
CTP : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms, PT100 : R < 30 ohms, PT1000 : R < 603 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 le 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : -
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.

230950 <Emplacement>Partie puissance: Erreur logicielle interne

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
Réaction : ARRÊT2
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 l'assistance technique.

230999 <Emplacement>Partie puissance: Alarme inconnue

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1
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 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 Control Unit, 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 Control Unit (r0018).

231100 <Emplacement>Capteur 1: Erreur d'intervalle entre tops zéro

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Servo: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, 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 (Capteur moteur Réaction sur défaut 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).
- 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Servo: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, 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'incréments après le POWER ON ou depuis le dernier top zéro saisi (4 incréments = 1 trait de codeur).
Voir aussi : p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut 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.

231103 <Emplacement>Capteur 1 : Top zéro du niveau de signal (voie R) hors tolérance

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : voie R : %1

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le niveau du signal de top zéro (voie R) du capteur 1 ne se situe pas dans la plage 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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

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 d'évaluation interne ou externe est défaillante.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Dans le cas d'un codeur EnDat 2.1, la signification de la valeur de défaut est la suivante :
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 : La somme 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 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 : Le capteur signale une erreur interne (informations détaillées)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin, information complémentaire : %2

Réaction :
Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause:
Le mot de défaut du capteur signale des informations détaillées (bits d'erreur).
Si p0404.8 = 0 :
Valeur de défaut pour diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Si p0404.8 = 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.
Voir aussi : p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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 : Le capteur signale une erreur interne

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le capteur transmet une erreur interne 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 : Niveau de signal voie A ou B trop faible

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : voie A : %1, voie B : %2

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le niveau de signal (racine de A^2 + B^2) du capteur est inférieur à la valeur limite admise.
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 (fréquence d'entrée <= 256 kHz) ou < 120 mV (fréquence d'entrée > 256 kHz).
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 (p. ex. SMC10) :
La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2,0 Veff). Le seuil de déclenchement est < 1070 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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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 : Niveau de signal voie A ou B trop faible

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : voie A : %1, voie B : %2

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Le niveau de signal des signaux de capteur redressés A et B du capteur est inférieur à la valeur limite admise.
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.
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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

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 (numéros d'articles 6SL3055-0AA00-5CA0 et 6SL3055-0AA00-5CA1 uniquement), CUA32, CU310-2 :
Un capteur à signaux rectangulaires sans voie R est utilisé et la surveillance de voie (p0405.2 = 1) est activée.
Voir aussi : p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Contrôler le capteur/câble.
- Le capteur fournit-il des signaux et des signaux inversés ?
Remarque :
Pour SMC30 (numéros d'articles 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), X220 (CUA32) ou X23 (CU310-2) :
- 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 : variation de la vitesse de rotation non plausible

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 modification 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 du capteur incorrecte

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Une erreur a été détectée au niveau de la tension d'alimentation du capteur.
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'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.
Voir aussi : p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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 de commutation déterminée incorrecte

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Un défaut a été détecté lors de l'acquisition de mesure de la position de commutation.
Voir aussi : p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: Remplacer le moteur avec DRIVE-CLiQ ou le Sensor Module correspondant.

231122 <Emplacement>Capteur 1 : défaillance matérielle du Sensor Module

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR
Hla: CAPTEUR

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une erreur matérielle interne du Sensor Module a été détectée.
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 hors tolérance

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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 : Niveau de signal voie A ou B trop élevé

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : voie A : %1, voie B : %2

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le niveau de signal (racine de A^2 + B^2) du capteur est supérieur à la valeur limite admise.
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.
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 (p. 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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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 : Niveau de signal voie A ou B trop élevé

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : amplitude : %1, angle : %2

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le niveau du signal (|A| + |B|) du capteur est supérieur à la valeur limite admise.
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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 :
Écart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).
Pour les signaux Hall :
Écart mesuré en tant qu'angle électrique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).
Voir aussi : p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : écart angulaire électrique : %1, angle mécanique : %2

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, 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 : Écart du top zéro par rapport à la position attendue sous forme d'angle électrique.
Normalisation : 32768 déc. = 180°
Voir aussi : p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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 : Écart de position incrémentale/absolue trop important

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, 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 (p. 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) :
Écart en quadrants (1 trait= 4 quadrants).
Voir aussi : p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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 (monotour)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le capteur a détecté une erreur lors de la détermination de la position (monotour) et 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 : Réservé (éclairage).

Bit 3 : Réservé (amplitude de signal).

Bit 4 : Réservé (valeur de position).

Bit 5 : Réservé (surtension).

Bit 6 : Réservé (sous-tension) / défaut matériel alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7 : Réservé (surintensité) / codeur EnDat retiré à l'état déstationné (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8 : Réservé (batterie) / surintensité alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9 : Réservé / surtension alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15 : Erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16 : Éclairage (--> 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 (réservé).

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.

231136 <Emplacement>Capteur 1 : Erreur lors de la détermination de la position (multitour)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le capteur a détecté une erreur lors de la détermination de la position (multitour) et 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 : Réservé (éclairage).
Bit 3 : Réservé (amplitude de signal).
Bit 4 : Réservé (valeur de position).
Bit 5 : Réservé (surtension).
Bit 6 : Réservé (sous-tension) / défaut matériel alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 7 : Réservé (surintensité) / codeur EnDat retiré à l'état déstationné (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 8 : Réservé (batterie) / surintensité alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 9 : Réservé / surtension alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 11 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 12 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 13 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 14 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 15 : Erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
Bit 16 : Éclairage (--> 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 (réservé).

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 lors de la détermination de la position (monotour)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation :	cause du défaut : %1 bin
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 = 8 (0000 1000 bin) ce qui suit 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.
Bit 17 : Erreur lors de la détermination de la position (multitour).
Bit 18 : Surveillance de la progression monotour du canal de sécurité.
Bit 19 : ECRC, erreur de configuration dans le canal Safety.
Bit 23 : Température en dehors des valeurs limites.

Pour yy = 11 (0000 1011 bin) ce qui suit s'applique :
Bit 0 : Mot de position 1 Différence entre compte-tours et compteur logiciel (XC_ERR).
Bit 1 : Mot de position 1 Erreur de voie des signaux incrémentaux (LIS_ERR).
Bit 2 : Mot de position 1 Erreur lors de la calibration des signaux incrémentaux des voies et de la valeur absolue (ST_ERR).
Bit 3 : Température maximale admissible dépassée (ERR_TEMP).
Bit 4 : Surtension dans l'alimentation électrique (MON_OVR_VOLT).
Bit 5 : Surintensité dans l'alimentation électrique (MON_OVR_CUR).
Bit 6 : Sous-tension dans l'alimentation électrique (MON_UND_VOLT).
7 : Défaut dans le compte-tours (MT_ERR).
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 11 : Bit d'état de mot de position 1 : position monotour OK (ADC_ready).
Bit 12 : Bit d'état de mot de position 1 : compte-tours Ok (MT_ready).
Bit 13 : Mot de position 1 : erreur de mémoire (MEM_ERR).
Bit 14 : Mot de position 1 : erreur en position absolue (MLS_ERR).
Bit 15 : Mot de position 1 Erreur de LED, erreur dans l'unité d'éclairage (LED_ERR).
Bit 18 : Mot de position 2 Erreur lors de la calibration des signaux incrémentaux des voies et de la valeur absolue (ST_ERR).
Bit 21 : Mot de position 2 Erreur de mémoire (MEM_ERR).
Bit 22 : Mot de position 2 Erreur en position absolue (MLS_ERR).
Bit 23 : Mot de position 2 Erreur de LED, erreur dans l'unité d'éclairage (LED_ERR).

Pour yy = 12 (0000 1100 bin) ce qui suit s'applique :
Bit 8 : Erreur de capteur.
Bit 10 : Erreur lors du transport interne des données de position.

Pour yy = 14 (0000 1110 bin) ce qui suit s'applique :
Bit 0 : Mot de position 1 Température en dehors des valeurs limites.
Bit 1 : Mot de position 1 Erreur lors de la détermination de la position (multitour).
Bit 2 : Mot de position 1 Erreur de FPGA.
Bit 3 : Mot de position 1 Erreur de vitesse.
Bit 4 : Mot de position 1 Erreur de communication entre FPGA / Erreur de signal incrémental.
Bit 5 : Mot de position 1 Timeout de valeur absolue / erreur lors de la détermination de la position (monotour).
Bit 6 : Mot de position 1 Défaillance matérielle interne (Clock/Power Monitor IC/Power).
Bit 7 : Mot de position 1 Erreur interne (communication de FPGA / paramétrage de FPGA / autotest / logiciel).
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 : Mot de position 2 Température en dehors des valeurs limites.
Bit 17 : Mot de position 2 Erreur lors de la détermination de la position (multitour).

Bit 18 : Mot de position 2 Erreur de FPGA.
Bit 19 : Mot de position 2 Erreur de vitesse.
Bit 20 : Mot de position 2 Erreur de communication entre FPGA.
Bit 21 :Mot de position 2 Erreur lors de la détermination de la position (monotour).
Bit 22 : Mot de position 2 Défaillance matérielle interne (Clock/Power Monitor IC/Power).
Bit 23 : Mot de position 2 Erreur interne (autotest/logiciel).

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 lors de la détermination de la position (multitour)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

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 = 8 (0000 1000 bin) ce qui suit 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.
Bit 17 : Erreur lors de la détermination de la position (multitour).
Bit 19 : ECRC, erreur de configuration dans le canal Safety.
Bit 23 : Température en dehors des valeurs limites.

Pour yy = 11 (0000 1011 bin) ce qui suit s'applique :
Bit 0 : Mot de position 1 Différence entre compte-tours et compteur logiciel (XC_ERR).
Bit 1 : Mot de position 1 Erreur de voie des signaux incrémentaux (LIS_ERR).
Bit 2 : Mot de position 1 Erreur lors de la calibration des signaux incrémentaux des voies et de la valeur absolue (ST_ERR).
Bit 3 : Température maximale admissible dépassée (ERR_TEMP).
Bit 4 : Surtension dans l'alimentation électrique (MON_OVR_VOLT).
Bit 5 : Surintensité dans l'alimentation électrique (MON_OVR_CUR).
Bit 6 : Sous-tension dans l'alimentation électrique (MON_UND_VOLT).
7 : Défaut dans le compte-tours (MT_ERR).
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 11 : Bit d'état de mot de position 1 : position monotour OK (ADC_ready).
Bit 12 : Bit d'état de mot de position 1 : compte-tours Ok (MT_ready).
Bit 13 : Mot de position 1 : erreur de mémoire (MEM_ERR).
Bit 14 : Mot de position 1 : erreur en position absolue (MLS_ERR).
Bit 15 : Mot de position 1 Erreur de LED, erreur dans l'unité d'éclairage (LED_ERR).
Bit 18 : Mot de position 2 Erreur lors de la calibration des signaux incrémentaux des voies et de la valeur absolue (ST_ERR).
Bit 21 : Mot de position 2 Erreur de mémoire (MEM_ERR).
Bit 22 : Mot de position 2 Erreur en position absolue (MLS_ERR).
Bit 23 : Mot de position 2 Erreur de LED, erreur dans l'unité d'éclairage (LED_ERR).

Pour yy = 14 (0000 1110 bin) ce qui suit s'applique :
Bit 0 : Mot de position 1 Température en dehors des valeurs limites.
Bit 1 : Mot de position 1 Erreur lors de la détermination de la position (multitour).
Bit 2 : Mot de position 1 Erreur de FPGA.
Bit 3 : Mot de position 1 Erreur de vitesse.
Bit 4 : Mot de position 1 Erreur de communication entre FPGA / Erreur de signal incrémental.
Bit 5 : Mot de position 1 Timeout de valeur absolue / erreur lors de la détermination de la position (monotour).
Bit 6 : Mot de position 1 Défaillance matérielle interne (Clock/Power Monitor IC/Power).
Bit 7 : Mot de position 1 Erreur interne (communication de FPGA / paramétrage de FPGA / autotest / logiciel).
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 : Mot de position 2 Température en dehors des valeurs limites.
Bit 17 : Mot de position 2 Erreur lors de la détermination de la position (multitour).
Bit 18 : Mot de position 2 Erreur de FPGA.
Bit 19 : Mot de position 2 Erreur de vitesse.
Bit 20 : Mot de position 2 Erreur de communication entre FPGA.
Bit 21 :Mot de position 2 Erreur lors de la détermination de la position (monotour).
Bit 22 : Mot de position 2 Défaillance matérielle interne (Clock/Power Monitor IC/Power).

Bit 23 : Mot de position 2 Erreur interne (autotest/logiciel).

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, NEANT)
Servo: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, 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: Échec de l'initialisation

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Impossible d'exécuter une fonctionnalité du capteur sélectionnée dans p0404.
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 (Configuration du capteur effective), p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, 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 (Sensor Module Configuration étendue)

231152 <Emplacement>Capteur 1 : Fréquence de signal maximale (voie A/B) dépassée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, NEANT)
Servo: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: La fréquence de signal maximale de l'évaluation du capteur a été dépassée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Fréquence actuelle du signal en Hz.
Voir aussi : p0408

Remède: - Réduire la vitesse.
- Utiliser un capteur avec un nombre de traits plus faible (p0408).

231153 <Emplacement>Capteur 1: Échec de l'identification

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 binaire) :
Bit 0 : Longueur de données incorrecte.
Voir aussi : p0400 (Type de capteur Sélection)

Remède: Configurer le capteur manuellement selon la fiche technique.

231160 <Emplacement>Capteur 1: Capteur analogique Défaillance du canal A

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 : Erreur d'intervalle entre tops zéro (seuil d'alarme dépassé)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 : Défaillance top zéro (seuil d'alarme dépassé)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La valeur de 1,5 fois l'espacement paramétré des tops zéro a été dépassée sans détection d'un top zéro.
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 dépassée dans l'évaluation du capteur

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : Température : [0,1 degré C] %1, numéro de sonde thermométrique : %2

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Servo: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une température trop élevée non admissible a été détectée dans l'électronique ou l'exploitation du capteur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxxxx hex : yy = numéro de la sonde thermométrique, xxxx = température mesurée du module en 0,1 °C.

Remède: Baisser la température ambiante à la connexion DRIVE-CLiQ du moteur.

231407 <Emplacement>Capteur 1: Limite fonctionnelle atteinte

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 incorrecte (capteur et Sensor Module)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module interface est défaillante.
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 : La somme 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 capteur signale une alarme interne (informations détaillées)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin, information complémentaire : %2

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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: Remplacer le capteur.

231412 <Emplacement>Capteur 1 : Le capteur signale une alarme interne

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le capteur transmet une alarme interne 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 : Niveau de signal voie C ou D hors tolérance

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : voie C : %1, voie D : %2

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le niveau de signal (C^2 + D^2) de la voie C ou D du capteur ou des signaux Hall ne se situe pas dans la plage 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 : Niveau de signal voie A ou B hors tolérance (alarme)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : amplitude : %1, angle : %2

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le niveau de signal (racine de A^2 + B^2) du capteur se situe en dehors de 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 (p. 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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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 : Variation de vitesse de rotation non plausible (alarme)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la modification 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 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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 de commutation déterminée incorrecte (alarme)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Un défaut a été détecté lors de l'acquisition de mesure de la position de commutation.
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 (Capteur moteur Réaction sur défaut 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.

231429 <Emplacement>Capteur 1: Différence de position entre sonde à effet Hall / voie C/D et voie A/B trop élevée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 :
Écart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).
Pour les signaux Hall :
Écart mesuré en tant qu'angle électrique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).
Voir aussi : p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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 : Écart de position incrémentale/absolue trop important (alarme)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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) :
Écart en quadrants (1 trait= 4 quadrants).
Voir aussi : p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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.
- Éliminer l'encrassement du disque du capteur ou des forts champs magnétiques.

231432 <Emplacement>Capteur 1: Adaptation de la position de rotor Écart

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 : Seuil d'alarme de tension de la batterie atteint

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 voie C/D hors tolérance (alarme)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 : Le capteur signale une erreur interne (X521.7)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: L'état logique 0 sur la borne X521.7 signale un encrassement du capteur pour le Sensor Module Cabinet 30 (SMC30).

Remède: - Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer capteur ou câble du capteur.

231500 <Emplacement>Capteur 1: Suivi de position Plage de déplacement dépassée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2, NEANT)
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2, NEANT)
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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) :
Écart 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 (Réducteur de mesure Suivi de position Fenêtre de tolérance), r0477 (Réducteur de mesure 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 (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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2)
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2, NEANT)
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 : Surveillance de sécurité fonctionnelle déclenchée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La sécurité fonctionnelle a été activée. L'autotest du capteur DRIVE-CLiQ a détecté une erreur.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit x = 1 : échec du test d'efficacité x.

Remède: Remplacer le capteur.

231800 <Emplacement>Capteur 1: Signalisation groupée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: Effectuer une évaluation des autres signalisations actuellement présentes.

231801 <Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Remplacer le composant concerné.

231802 <Emplacement>Capteur 1: Dépassement de tranche de temps

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (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 (p. ex. retour inattendu en fonctionnement acyclique).
Voir aussi : p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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 d'article 6SL3055-0AA00-5xA3.

231804 <Emplacement>Capteur 1 : Erreur de somme de contrôle du Sensor Module

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (NEANT)
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : POWER ON (IMMEDIAT)

Cause: Une erreur de somme 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 la somme de contrôle lors du POWER ON et la somme de contrôle actuelle.
Voir aussi : p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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 : Somme de contrôle EEPROM erronée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (NEANT)
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Les données internes de l'EEPROM 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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: Remplacer la carte.

231806 <Emplacement>Capteur 1: Échec de l'initialisation

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (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 binaire) :
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 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie A.
Bit 3 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie B.
Bit 4 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour l'entrée accélération.
Bit 5 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie de sécurité A.
Bit 6 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie de sécurité B.
Bit 7 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie C.
Bit 8 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie D.
Bit 9 : Échec 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 : Somme de contrôle EEPROM de l'appareil de mesure EnDat 2.2 incorrecte.
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 : À partir de 6SL3055-0AA00-5*A1
Voir aussi : p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 (p. ex. codeur EnDat) et moteurs incorporés (p. 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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Infeed: NEANT
Servo: CAPTEUR (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: CAPTEUR (NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: L'unité logique du capteur DRIVE-CLiQ est défaillante.
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: En cas de persistance du défaut, remplacer le capteur.

231820 <Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Télégramme incorrect

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2
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 somme 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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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,...).

231835 <Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2
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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.

231836 <Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2
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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

231837 <Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Composant défectueux

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2
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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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.

231845 <Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2
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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).

231850 <Emplacement>Capteur 1: Évaluation du capteur Erreur logicielle interne

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (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 : La somme de contrôle de la mémoire code est incorrecte.
10000 : La mémoire OEM du codeur EnDat contient des données incompréhensibles.
11000 ... 11499 : Les données de description de EEPROM sont incorrects.
11500 ... 11899 : Les paramètres de calibrage de EEPROM sont incorrects.
11900 ... 11999 : Les données de configuration de l'EEPROM sont incorrectes.
12000 ... 12008 : communication avec un convertisseur analogique-numérique 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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter l'assistance technique.

231851 <Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
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 somme 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) :
La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation.
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,...).

231875 <Emplacement>Capteur 1 : coupure de la tension d'alimentation

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
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 (mise hors/sous tension).
- Remplacer le composant concerné.

231886 <Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
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).

231896 <Emplacement>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Propriétés de composant incohérentes

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, CAPTEUR, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, 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 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 Control Unit, on peut lire, le cas échéant, la signification de ce nouveau défaut.
Voir aussi : p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Remplacer le firmware du Sensor Module par un firmware plus ancien (r0148).
- Mettre à niveau le firmware sur la Control Unit (r0018).

231902 <Emplacement>Capteur 1: Une erreur bus SPI s'est produite

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Erreur lors de l'utilisation du bus SPI interne.
Valeur d'alarme (r2124, 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 l'assistance technique.

231903 <Emplacement>Capteur 1: Une erreur bus I2C s'est produite

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Erreur lors de l'utilisation du bus I2C interne.
Valeur d'alarme (r2124, 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 l'assistance technique.

231905 <Emplacement>Capteur 1 : Paramétrage du capteur erroné

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1, information complémentaire : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une erreur a été détectée lors du paramétrage du capteur.
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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 de la transmission EnDat (31,25 µs) 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.
Longueur de paire de pôles minimale = p0422 * 2^20

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 : Configuration du capteur erronée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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.
2 :
Le télégramme de réception DQ cyclique est trop long et est limité.
3 :
Le télégramme d'émission DQ cyclique est trop long et est limité.
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 : Paramétrage du capteur erroné

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1, information complémentaire : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: CAPTEUR (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Un paramètre du capteur 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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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 (moteur)

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, numéro de canal : %2

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Un défaut a été détecté lors de l'évaluation de la sonde thermométrique du moteur.
Cause du défaut :
1 (= 01 hex) :
Rupture de fil ou sonde non connectée.
KTY : R > 1630 ohms, PT1000 : R > 1720 ohms
2 (= 02 hex) :
Résistance mesurée trop faible.
CTP : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms, PT1000 : R < 603 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 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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.
Cette alarme est supprimée à nouveau automatiquement.
Datalogger est prêt pour l'enregistrement du cas d'erreur suivant.

231940 <Emplacement>Capteur 1: Capteur de broche S1 Tension incorrecte

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La tension du capteur analogique S1 de la broche est en dehors de la plage admissible.
Valeur d'alarme (r2124, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : CAPTEUR (ARRÊT2)

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 l'assistance technique.

231999 <Emplacement>Capteur 1: Alarme inconnue

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

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 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 Control Unit, on peut lire, le cas échéant, la signification de cette nouvelle alarme.
Voir aussi : p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Remplacer le firmware du Sensor Module par un firmware plus ancien (r0148).
- Mettre à niveau le firmware sur la Control Unit (r0018).

232100 <Emplacement>Capteur 2: Erreur d'intervalle entre tops zéro

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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'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).
- 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 : Top zéro du niveau de signal (voie R) hors tolérance

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : voie R : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Le niveau du signal de top zéro (voie R) du capteur 2 ne se situe pas dans la plage 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module d'évaluation interne ou externe est défaillante.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Dans le cas d'un codeur EnDat 2.1, la signification de la valeur de défaut est la suivante :
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 : La somme 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 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 : Le capteur signale une erreur interne (informations détaillées)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin, information complémentaire : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le mot de défaut du capteur signale des informations détaillées (bits d'erreur).
Si p0404.8 = 0 :
Valeur de défaut pour diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Si p0404.8 = 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.

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 : Le capteur signale une erreur interne

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le capteur signale 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 : Niveau de signal voie A ou B trop faible

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : voie A : %1, voie B : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le niveau de signal (racine de A^2 + B^2) du capteur est inférieur à la valeur limite admise.
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 (fréquence d'entrée <= 256 kHz) ou < 120 mV (fréquence d'entrée > 256 kHz).
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 (p. ex. SMC10) :
La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2,0 Veff). Le seuil de déclenchement est < 1070 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 : Niveau de signal voie A ou B trop faible

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : voie A : %1, voie B : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Le niveau de signal des signaux de capteur redressés A et B du capteur est inférieur à la valeur limite admise.
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.
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 (numéros d'articles 6SL3055-0AA00-5CA0 et 6SL3055-0AA00-5CA1 uniquement), CUA32, CU310-2 :
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 (numéros d'articles 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), X220 (CUA32) ou X23 (CU310-2) :
- 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 : Variation de vitesse de rotation non plausible

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la modification 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 du capteur incorrecte

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Une erreur a été détectée au niveau de la tension d'alimentation du capteur.
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'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.

232121 <Emplacement>Capteur 2 : Position de commutation déterminée incorrecte

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Un défaut a été détecté lors de l'acquisition de mesure de la position de commutation.

Remède: Remplacer le moteur avec DRIVE-CLiQ ou le Sensor Module correspondant.

232122 <Emplacement>Capteur 2 : Défaillance matérielle du Sensor Module

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une erreur matérielle interne du Sensor Module a été détectée.
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 hors tolérance

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 : 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 : Niveau de signal voie A ou B trop élevé

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : voie A : %1, voie B : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le niveau de signal (racine de A^2 + B^2) du capteur est supérieur à la valeur limite admise.
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.
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 (p. 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 : Niveau de signal voie A ou B trop élevé

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : amplitude : %1, angle : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le niveau du signal (|A| + |B|) du capteur est supérieur à la valeur limite admise.
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.

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 A32429.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Pour voie C/D :
Écart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).
Pour les signaux Hall :
Écart 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : écart angulaire électrique : %1, angle mécanique : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 : Écart 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 : Écart de position incrémentale/absolue trop important

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 (p. 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) :
Écart 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 (monotour)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le capteur a détecté une erreur lors de la détermination de la position (monotour) et 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 : Réservé (éclairage).

Bit 3 : Réservé (amplitude de signal).

Bit 4 : Réservé (valeur de position).

Bit 5 : Réservé (surtension).

Bit 6 : Réservé (sous-tension) / défaut matériel alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7 : Réservé (surintensité) / codeur EnDat retiré à l'état déstationné (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8 : Réservé (batterie) / surintensité alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9 : Réservé / surtension alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15 : Erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16 : Éclairage (--> 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 (réservé).

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 la position (multitour)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)

Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le capteur a détecté une erreur lors de la détermination de la position (multitour) et 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 : Réservé (éclairage).

Bit 3 : Réservé (amplitude de signal).

Bit 4 : Réservé (valeur de position).

Bit 5 : Réservé (surtension).

Bit 6 : Réservé (sous-tension) / défaut matériel alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7 : Réservé (surintensité) / codeur EnDat retiré à l'état déstationné (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8 : Réservé (batterie) / surintensité alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9 : Réservé / surtension alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15 : Erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16 : Éclairage (--> 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 (réservé).

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 lors de la détermination de la position (monotour)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 = 8 (0000 1000 bin) ce qui suit 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.
Bit 17 : Erreur lors de la détermination de la position (multitour).
Bit 18 : Surveillance de la progression monotour du canal de sécurité.
Bit 19 : ECRC, erreur de configuration dans le canal Safety.
Bit 23 : Température en dehors des valeurs limites.

Pour yy = 11 (0000 1011 bin) ce qui suit s'applique :
Bit 0 : Mot de position 1 Différence entre compte-tours et compteur logiciel (XC_ERR).
Bit 1 : Mot de position 1 Erreur de voie des signaux incrémentaux (LIS_ERR).
Bit 2 : Mot de position 1 Erreur lors de la calibration des signaux incrémentaux des voies et de la valeur absolue (ST_ERR).
Bit 3 : Température maximale admissible dépassée (ERR_TEMP).
Bit 4 : Surtension dans l'alimentation électrique (MON_OVR_VOLT).
Bit 5 : Surintensité dans l'alimentation électrique (MON_OVR_CUR).
Bit 6 : Sous-tension dans l'alimentation électrique (MON_UND_VOLT).
7 : Défaut dans le compte-tours (MT_ERR).
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 11 : Bit d'état de mot de position 1 : position monotour OK (ADC_ready).
Bit 12 : Bit d'état de mot de position 1 : compte-tours Ok (MT_ready).
Bit 13 : Mot de position 1 : erreur de mémoire (MEM_ERR).
Bit 14 : Mot de position 1 : erreur en position absolue (MLS_ERR).
Bit 15 : Mot de position 1 Erreur de LED, erreur dans l'unité d'éclairage (LED_ERR).
Bit 18 : Mot de position 2 Erreur lors de la calibration des signaux incrémentaux des voies et de la valeur absolue (ST_ERR).
Bit 21 : Mot de position 2 Erreur de mémoire (MEM_ERR).
Bit 22 : Mot de position 2 Erreur en position absolue (MLS_ERR).
Bit 23 : Mot de position 2 Erreur de LED, erreur dans l'unité d'éclairage (LED_ERR).

Pour yy = 12 (0000 1100 bin) ce qui suit s'applique :
Bit 8 : Erreur de capteur.
Bit 10 : Erreur lors du transport interne des données de position.

Pour yy = 14 (0000 1110 bin) ce qui suit s'applique :
Bit 0 : Mot de position 1 Température en dehors des valeurs limites.
Bit 1 : Mot de position 1 Erreur lors de la détermination de la position (multitour).
Bit 2 : Mot de position 1 Erreur de FPGA.
Bit 3 : Mot de position 1 Erreur de vitesse.
Bit 4 : Mot de position 1 Erreur de communication entre FPGA / Erreur de signal incrémental.
Bit 5 : Mot de position 1 Timeout de valeur absolue / erreur lors de la détermination de la position (monotour).
Bit 6 : Mot de position 1 Défaillance matérielle interne (Clock/Power Monitor IC/Power).
Bit 7 : Mot de position 1 Erreur interne (communication de FPGA / paramétrage de FPGA / autotest / logiciel).
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 : Mot de position 2 Température en dehors des valeurs limites.
Bit 17 : Mot de position 2 Erreur lors de la détermination de la position (multitour).

Bit 18 : Mot de position 2 Erreur de FPGA.
Bit 19 : Mot de position 2 Erreur de vitesse.
Bit 20 : Mot de position 2 Erreur de communication entre FPGA.
Bit 21 :Mot de position 2 Erreur lors de la détermination de la position (monotour).
Bit 22 : Mot de position 2 Défaillance matérielle interne (Clock/Power Monitor IC/Power).
Bit 23 : Mot de position 2 Erreur interne (autotest/logiciel).

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 lors de la détermination de la position (multitour)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 = 8 (0000 1000 bin) ce qui suit 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.
Bit 17 : Erreur lors de la détermination de la position (multitour).
Bit 19 : ECRC, erreur de configuration dans le canal Safety.
Bit 23 : Température en dehors des valeurs limites.

Pour yy = 11 (0000 1011 bin) ce qui suit s'applique :
Bit 0 : Mot de position 1 Différence entre compte-tours et compteur logiciel (XC_ERR).
Bit 1 : Mot de position 1 Erreur de voie des signaux incrémentaux (LIS_ERR).
Bit 2 : Mot de position 1 Erreur lors de la calibration des signaux incrémentaux des voies et de la valeur absolue (ST_ERR).
Bit 3 : Température maximale admissible dépassée (ERR_TEMP).
Bit 4 : Surtension dans l'alimentation électrique (MON_OVR_VOLT).
Bit 5 : Surintensité dans l'alimentation électrique (MON_OVR_CUR).
Bit 6 : Sous-tension dans l'alimentation électrique (MON_UND_VOLT).
7 : Défaut dans le compte-tours (MT_ERR).
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 11 : Bit d'état de mot de position 1 : position monotour OK (ADC_ready).
Bit 12 : Bit d'état de mot de position 1 : compte-tours Ok (MT_ready).
Bit 13 : Mot de position 1 : erreur de mémoire (MEM_ERR).
Bit 14 : Mot de position 1 : erreur en position absolue (MLS_ERR).
Bit 15 : Mot de position 1 Erreur de LED, erreur dans l'unité d'éclairage (LED_ERR).
Bit 18 : Mot de position 2 Erreur lors de la calibration des signaux incrémentaux des voies et de la valeur absolue (ST_ERR).
Bit 21 : Mot de position 2 Erreur de mémoire (MEM_ERR).
Bit 22 : Mot de position 2 Erreur en position absolue (MLS_ERR).
Bit 23 : Mot de position 2 Erreur de LED, erreur dans l'unité d'éclairage (LED_ERR).

Pour yy = 14 (0000 1110 bin) ce qui suit s'applique :
Bit 0 : Mot de position 1 Température en dehors des valeurs limites.
Bit 1 : Mot de position 1 Erreur lors de la détermination de la position (multitour).
Bit 2 : Mot de position 1 Erreur de FPGA.
Bit 3 : Mot de position 1 Erreur de vitesse.
Bit 4 : Mot de position 1 Erreur de communication entre FPGA / Erreur de signal incrémental.
Bit 5 : Mot de position 1 Timeout de valeur absolue / erreur lors de la détermination de la position (monotour).
Bit 6 : Mot de position 1 Défaillance matérielle interne (Clock/Power Monitor IC/Power).
Bit 7 : Mot de position 1 Erreur interne (communication de FPGA / paramétrage de FPGA / autotest / logiciel).
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 : Mot de position 2 Température en dehors des valeurs limites.
Bit 17 : Mot de position 2 Erreur lors de la détermination de la position (multitour).
Bit 18 : Mot de position 2 Erreur de FPGA.
Bit 19 : Mot de position 2 Erreur de vitesse.
Bit 20 : Mot de position 2 Erreur de communication entre FPGA.
Bit 21 :Mot de position 2 Erreur lors de la détermination de la position (monotour).
Bit 22 : Mot de position 2 Défaillance matérielle interne (Clock/Power Monitor IC/Power).

Bit 23 : Mot de position 2 Erreur interne (autotest/logiciel).

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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: Échec de l'initialisation

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Impossible d'exécuter une fonctionnalité du capteur sélectionnée dans p0404.
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.

232151 <Emplacement>Capteur 2: Vitesse du capteur trop élevée pour l'initialisation

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 (Sensor Module Configuration étendue)

232152 <Emplacement>Capteur 2 : Fréquence de signal maximale (voie A/B) dépassée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1
Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)
Acquittement : SUPPR IMPULSIONS
Cause: La fréquence de signal 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: Échec de l'identification

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
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 binaire) :
Bit 0 : Longueur de données incorrecte.
Voir aussi : p0400 (Type de capteur Sélection)
Remède: Configurer le capteur manuellement selon la fiche technique.

232160 <Emplacement>Capteur 2: Capteur analogique Défaillance du canal A

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
Réaction : Servo: ARRÊT1 (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (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 : Erreur d'intervalle entre tops zéro (seuil d'alarme dépassé)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 : Défaillance top zéro (seuil d'alarme dépassé)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La valeur de 1,5 fois l'espacement paramétré des tops zéro a été dépassée sans détection d'un top zéro.
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 dépassée dans l'évaluation du capteur

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : Température : [0,1 degré C] %1, numéro de sonde thermométrique : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une température trop élevée non admissible a été détectée dans l'électronique ou l'exploitation du capteur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxxxx hex : yy = numéro de la sonde thermométrique, xxxx = température mesurée du module en 0,1 °C.

Remède: Baisser la température ambiante à la connexion DRIVE-CLiQ du moteur.

232407 <Emplacement>Capteur 2: Limite fonctionnelle atteinte

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 incorrecte (capteur et Sensor Module)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module interface est défaillante.
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 : La somme 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.

232411 <Emplacement>Capteur 2 : Le capteur signale une alarme interne (informations détaillées)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin, information complémentaire : %2

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 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 : Le capteur signale une alarme interne

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le capteur transmet une alarme interne 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 : Niveau de signal voie C ou D hors tolérance

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : voie C : %1, voie D : %2

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le niveau de signal (C^2 + D^2) de la voie C ou D du capteur ou des signaux Hall ne se situe pas dans la plage 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 : Niveau de signal voie A ou B hors tolérance (alarme)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : amplitude : %1, angle : %2

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le niveau de signal (racine de A^2 + B^2) du capteur se situe en dehors de 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 (p. 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 : Variation de vitesse de rotation non plausible (alarme)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la modification 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 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 de commutation déterminée incorrecte (alarme)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Un défaut a été détecté lors de l'acquisition de mesure de la position de commutation.
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 :
Écart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).
Pour les signaux Hall :
Écart 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 : Écart de position incrémentale/absolue trop important (alarme)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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) :
Écart 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.
- Éliminer l'encrassement du disque du capteur ou des forts champs magnétiques.

232432 <Emplacement>Capteur 2: Adaptation de la position de rotor Écart

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 : Seuil d'alarme de tension de la batterie atteint

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 voie C/D hors tolérance (alarme)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 : Le capteur signale une erreur interne (X521.7)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: L'état logique 0 sur la borne X521.7 signale un encrassement du capteur pour le Sensor Module Cabinet 30 (SMC30).

Remède: - Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer capteur ou câble du capteur.

232500 <Emplacement>Capteur 2: Suivi de position Plage de déplacement dépassée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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.

232501 <Emplacement>Capteur 2: Suivi de position Position du capteur hors fenêtre de tolérance

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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) :

Écart 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 (Réducteur de mesure Suivi de position Fenêtre de tolérance), r0477 (Réducteur de mesure 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 (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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3)

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit x = 1 : échec du test d'efficacité x.

Remède: Remplacer le capteur.

232800 <Emplacement>Capteur 2: Signalisation groupée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : NEANT

Cause: Le capteur moteur a détecté au moins une erreur.

Remède: Évaluation des signalisations actuelles suivantes.

232801 <Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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.

232802 <Emplacement>Capteur 2: Dépassement de tranche de temps

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 (p. 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 d'article 6SL3055-0AA00-5xA3.

232804 <Emplacement>Capteur 2 : Erreur de somme de contrôle du Sensor Module

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : POWER ON (IMMEDIAT)

Cause: Une erreur de somme 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 la somme de contrôle lors du POWER ON et la somme de contrôle actuelle.

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 : Somme de contrôle EEPROM erronée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Les données internes de l'EEPROM 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: Échec de l'initialisation

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: L'initialisation du capteur a échoué.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
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 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie A.
Bit 3 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie B.
Bit 4 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour l'entrée accélération.
Bit 5 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie de sécurité A.
Bit 6 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie de sécurité B.
Bit 7 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie C.
Bit 8 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie D.
Bit 9 : Échec 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 : Somme de contrôle EEPROM de l'appareil de mesure EnDat 2.2 incorrecte.
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 : À 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 (p. 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: L'unité logique du capteur DRIVE-CLiQ est défaillante.
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: En cas de persistance du défaut, remplacer le capteur.

232820 <Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Télégramme incorrect

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 somme 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,...).

232835 <Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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.

232836 <Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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.

232845 <Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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).

232850 <Emplacement>Capteur 2: Évaluation du capteur Erreur logicielle interne

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 : La somme de contrôle de la mémoire code est incorrecte.
10000 : La mémoire OEM du codeur EnDat contient des données incompréhensibles.
11000 ... 11499 : Les données de description de EEPROM sont incorrects.
11500 ... 11899 : Les paramètres de calibrage de EEPROM sont incorrects.
11900 ... 11999 : Les données de configuration de l'EEPROM sont incorrectes.
12000 ... 12008 : communication avec un convertisseur analogique-numérique 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 l'assistance technique.

232851 <Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 somme 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) :
La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation.
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,...).

232875 <Emplacement>Capteur 2 : Coupure de la tension d'alimentation

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 (mise hors/sous tension).
- Remplacer le composant concerné.

232886 <Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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).

232896 <Emplacement>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Propriétés de composant incohérentes

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Réaction : Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 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 Control Unit, 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 Control Unit (r0018).

232902 <Emplacement>Capteur 2: Une erreur bus SPI s'est produite

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Erreur lors de l'utilisation du bus SPI interne.
Valeur d'alarme (r2124, 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 l'assistance technique.

232903 <Emplacement>Capteur 2: Une erreur bus I2C s'est produite

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Erreur lors de l'utilisation du bus I2C interne.
Valeur d'alarme (r2124, 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 l'assistance technique.

232905 <Emplacement>Capteur 2 : Paramétrage du capteur erroné

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1, information complémentaire : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une erreur a été détectée lors du paramétrage du capteur.
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).

232912 <Emplacement>Capteur 2: Combinaison d'appareils non autorisée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (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 de la transmission EnDat (31,25 µs) 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.
Longueur de paire de pôles minimale = p0422 * 2^20

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 : Configuration du capteur erronée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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.
2 :
Le télégramme de réception DQ cyclique est trop long et est limité.
3 :
Le télégramme d'émission DQ cyclique est trop long et est limité.
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 : Paramétrage du capteur erroné

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1, information complémentaire : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Un paramètre du capteur 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 (moteur)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, numéro de canal : %2

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Un défaut a été détecté lors de l'évaluation de la sonde thermométrique du moteur.
Cause du défaut :
1 (= 01 hex) :
Rupture de fil ou sonde non connectée.
KTY : R > 1630 ohms, PT1000 : R > 1720 ohms
2 (= 02 hex) :
Résistance mesurée trop faible.
CTP : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms, PT1000 : R < 603 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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.
Cette alarme est supprimée à nouveau automatiquement.
Datalogger est prêt pour l'enregistrement du cas d'erreur suivant.

232940 <Emplacement>Capteur 2: Capteur de broche S1 Tension incorrecte

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La tension du capteur analogique S1 de la broche est en dehors de la plage admissible.
Valeur d'alarme (r2124, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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 l'assistance technique.

232999 <Emplacement>Capteur 2: Alarme inconnue

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

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 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 Control Unit, 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 Control Unit (r0018).

233100 <Emplacement>Capteur 3: Erreur d'intervalle entre tops zéro

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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'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).
- 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 : Top zéro du niveau de signal (voie R) hors tolérance

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : voie R : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Le niveau du signal de top zéro (voie R) du capteur 1 ne se situe pas dans la plage 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.

233110 <Emplacement>Capteur 3: Communication série perturbée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module d'évaluation interne ou externe est défaillante.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Dans le cas d'un codeur EnDat 2.1, la signification de la valeur de défaut est la suivante :
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 : La somme 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 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 : Le capteur signale une erreur interne (informations détaillées)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin, information complémentaire : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le mot de défaut du capteur signale des informations détaillées (bits d'erreur).
Si p0404.8 = 0 :
Valeur de défaut pour diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Si p0404.8 = 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.

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 : Le capteur signale une erreur interne

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le capteur signale 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 : Niveau de signal voie A ou B trop faible

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : voie A : %1, voie B : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le niveau de signal (racine de A^2 + B^2) du capteur est inférieur à la valeur limite admise.
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 (fréquence d'entrée <= 256 kHz) ou < 120 mV (fréquence d'entrée > 256 kHz).
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 (p. ex. SMC10) :
La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2,0 Veff). Le seuil de déclenchement est < 1070 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 : Niveau de signal voie A ou B trop faible

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : voie A : %1, voie B : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Le niveau de signal des signaux de capteur redressés A et B du capteur est inférieur à la valeur limite admise.
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.
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 (numéros d'articles 6SL3055-0AA00-5CA0 et 6SL3055-0AA00-5CA1 uniquement), CUA32, CU310-2 :
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 (numéros d'articles 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), X220 (CUA32) ou X23 (CU310-2) :
- 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 : Variation de vitesse de rotation non plausible

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la modification 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 du capteur incorrecte

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)

Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Une erreur a été détectée au niveau de la tension d'alimentation du capteur.

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'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 de commutation déterminée incorrecte

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Un défaut a été détecté lors de l'acquisition de mesure de la position de commutation.

Remède: Remplacer le moteur avec DRIVE-CLiQ ou le Sensor Module correspondant.

233122 <Emplacement>Capteur 3 : Défaillance matérielle du Sensor Module

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une erreur matérielle interne du Sensor Module a été détectée.
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 hors tolérance

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 : 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 : Niveau de signal voie A ou B trop élevé

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : voie A : %1, voie B : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le niveau de signal (racine de A^2 + B^2) du capteur est supérieur à la valeur limite admise.
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.
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 (p. 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 : Niveau de signal voie A ou B trop élevé

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : amplitude : %1, angle : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le niveau du signal (|A| + |B|) du capteur est supérieur à la valeur limite admise.
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.

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 A33429.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Pour voie C/D :
Écart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).
Pour les signaux Hall :
Écart 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : écart angulaire électrique : %1, angle mécanique : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 : Écart 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 : Écart de position incrémentale/absolue trop important

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 (p. 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) :
Écart 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 (monotour)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le capteur a détecté une erreur lors de la détermination de la position (monotour) et 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 : Réservé (éclairage).

Bit 3 : Réservé (amplitude de signal).

Bit 4 : Réservé (valeur de position).

Bit 5 : Réservé (surtension).

Bit 6 : Réservé (sous-tension) / défaut matériel alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7 : Réservé (surintensité) / codeur EnDat retiré à l'état déstationné (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8 : Réservé (batterie) / surintensité alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9 : Réservé / surtension alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15 : Erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16 : Éclairage (--> 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 (réservé).

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 la position (multitour)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)

Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Le capteur a détecté une erreur lors de la détermination de la position (multitour) et 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 : Réservé (éclairage).

Bit 3 : Réservé (amplitude de signal).

Bit 4 : Réservé (valeur de position).

Bit 5 : Réservé (surtension).

Bit 6 : Réservé (sous-tension) / défaut matériel alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7 : Réservé (surintensité) / codeur EnDat retiré à l'état déstationné (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8 : Réservé (batterie) / surintensité alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9 : Réservé / surtension alimentation EnDat (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14 : Réservé / erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15 : Erreur de communication interne (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16 : Éclairage (--> 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 (réservé).

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 lors de la détermination de la position (monotour)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 = 8 (0000 1000 bin) ce qui suit 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.
Bit 17 : Erreur lors de la détermination de la position (multitour).
Bit 18 : Surveillance de la progression monotour du canal de sécurité.
Bit 19 : ECRC, erreur de configuration dans le canal Safety.
Bit 23 : Température en dehors des valeurs limites.

Pour yy = 11 (0000 1011 bin) ce qui suit s'applique :
Bit 0 : Mot de position 1 Différence entre compte-tours et compteur logiciel (XC_ERR).
Bit 1 : Mot de position 1 Erreur de voie des signaux incrémentaux (LIS_ERR).
Bit 2 : Mot de position 1 Erreur lors de la calibration des signaux incrémentaux des voies et de la valeur absolue (ST_ERR).
Bit 3 : Température maximale admissible dépassée (ERR_TEMP).
Bit 4 : Surtension dans l'alimentation électrique (MON_OVR_VOLT).
Bit 5 : Surintensité dans l'alimentation électrique (MON_OVR_CUR).
Bit 6 : Sous-tension dans l'alimentation électrique (MON_UND_VOLT).
7 : Défaut dans le compte-tours (MT_ERR).
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 11 : Bit d'état de mot de position 1 : position monotour OK (ADC_ready).
Bit 12 : Bit d'état de mot de position 1 : compte-tours Ok (MT_ready).
Bit 13 : Mot de position 1 : erreur de mémoire (MEM_ERR).
Bit 14 : Mot de position 1 : erreur en position absolue (MLS_ERR).
Bit 15 : Mot de position 1 Erreur de LED, erreur dans l'unité d'éclairage (LED_ERR).
Bit 18 : Mot de position 2 Erreur lors de la calibration des signaux incrémentaux des voies et de la valeur absolue (ST_ERR).
Bit 21 : Mot de position 2 Erreur de mémoire (MEM_ERR).
Bit 22 : Mot de position 2 Erreur en position absolue (MLS_ERR).
Bit 23 : Mot de position 2 Erreur de LED, erreur dans l'unité d'éclairage (LED_ERR).

Pour yy = 12 (0000 1100 bin) ce qui suit s'applique :
Bit 8 : Erreur de capteur.
Bit 10 : Erreur lors du transport interne des données de position.

Pour yy = 14 (0000 1110 bin) ce qui suit s'applique :
Bit 0 : Mot de position 1 Température en dehors des valeurs limites.
Bit 1 : Mot de position 1 Erreur lors de la détermination de la position (multitour).
Bit 2 : Mot de position 1 Erreur de FPGA.
Bit 3 : Mot de position 1 Erreur de vitesse.
Bit 4 : Mot de position 1 Erreur de communication entre FPGA / Erreur de signal incrémental.
Bit 5 : Mot de position 1 Timeout de valeur absolue / erreur lors de la détermination de la position (monotour).
Bit 6 : Mot de position 1 Défaillance matérielle interne (Clock/Power Monitor IC/Power).
Bit 7 : Mot de position 1 Erreur interne (communication de FPGA / paramétrage de FPGA / autotest / logiciel).
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 : Mot de position 2 Température en dehors des valeurs limites.
Bit 17 : Mot de position 2 Erreur lors de la détermination de la position (multitour).

Bit 18 : Mot de position 2 Erreur de FPGA.
Bit 19 : Mot de position 2 Erreur de vitesse.
Bit 20 : Mot de position 2 Erreur de communication entre FPGA.
Bit 21 :Mot de position 2 Erreur lors de la détermination de la position (monotour).
Bit 22 : Mot de position 2 Défaillance matérielle interne (Clock/Power Monitor IC/Power).
Bit 23 : Mot de position 2 Erreur interne (autotest/logiciel).

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 lors de la détermination de la position (multitour)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 = 8 (0000 1000 bin) ce qui suit 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.
Bit 17 : Erreur lors de la détermination de la position (multitour).
Bit 19 : ECRC, erreur de configuration dans le canal Safety.
Bit 23 : Température en dehors des valeurs limites.

Pour yy = 11 (0000 1011 bin) ce qui suit s'applique :
Bit 0 : Mot de position 1 Différence entre compte-tours et compteur logiciel (XC_ERR).
Bit 1 : Mot de position 1 Erreur de voie des signaux incrémentaux (LIS_ERR).
Bit 2 : Mot de position 1 Erreur lors de la calibration des signaux incrémentaux des voies et de la valeur absolue (ST_ERR).
Bit 3 : Température maximale admissible dépassée (ERR_TEMP).
Bit 4 : Surtension dans l'alimentation électrique (MON_OVR_VOLT).
Bit 5 : Surintensité dans l'alimentation électrique (MON_OVR_CUR).
Bit 6 : Sous-tension dans l'alimentation électrique (MON_UND_VOLT).
7 : Défaut dans le compte-tours (MT_ERR).
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 11 : Bit d'état de mot de position 1 : position monotour OK (ADC_ready).
Bit 12 : Bit d'état de mot de position 1 : compte-tours Ok (MT_ready).
Bit 13 : Mot de position 1 : erreur de mémoire (MEM_ERR).
Bit 14 : Mot de position 1 : erreur en position absolue (MLS_ERR).
Bit 15 : Mot de position 1 Erreur de LED, erreur dans l'unité d'éclairage (LED_ERR).
Bit 18 : Mot de position 2 Erreur lors de la calibration des signaux incrémentaux des voies et de la valeur absolue (ST_ERR).
Bit 21 : Mot de position 2 Erreur de mémoire (MEM_ERR).
Bit 22 : Mot de position 2 Erreur en position absolue (MLS_ERR).
Bit 23 : Mot de position 2 Erreur de LED, erreur dans l'unité d'éclairage (LED_ERR).

Pour yy = 14 (0000 1110 bin) ce qui suit s'applique :
Bit 0 : Mot de position 1 Température en dehors des valeurs limites.
Bit 1 : Mot de position 1 Erreur lors de la détermination de la position (multitour).
Bit 2 : Mot de position 1 Erreur de FPGA.
Bit 3 : Mot de position 1 Erreur de vitesse.
Bit 4 : Mot de position 1 Erreur de communication entre FPGA / Erreur de signal incrémental.
Bit 5 : Mot de position 1 Timeout de valeur absolue / erreur lors de la détermination de la position (monotour).
Bit 6 : Mot de position 1 Défaillance matérielle interne (Clock/Power Monitor IC/Power).
Bit 7 : Mot de position 1 Erreur interne (communication de FPGA / paramétrage de FPGA / autotest / logiciel).
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 : Mot de position 2 Température en dehors des valeurs limites.
Bit 17 : Mot de position 2 Erreur lors de la détermination de la position (multitour).
Bit 18 : Mot de position 2 Erreur de FPGA.
Bit 19 : Mot de position 2 Erreur de vitesse.
Bit 20 : Mot de position 2 Erreur de communication entre FPGA.
Bit 21 :Mot de position 2 Erreur lors de la détermination de la position (monotour).
Bit 22 : Mot de position 2 Défaillance matérielle interne (Clock/Power Monitor IC/Power).

Bit 23 : Mot de position 2 Erreur interne (autotest/logiciel).

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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: Échec de l'initialisation

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: Impossible d'exécuter une fonctionnalité du capteur sélectionnée dans p0404.
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 (Sensor Module Configuration étendue)

233152 <Emplacement>Capteur 3 : Fréquence de signal maximale (voie A/B) dépassée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1
Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)
Acquittement : SUPPR IMPULSIONS
Cause: La fréquence de signal 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: Échec de l'identification

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
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 binaire) :
Bit 0 : Longueur de données incorrecte.
Voir aussi : p0400 (Type de capteur Sélection)
Remède: Configurer le capteur manuellement selon la fiche technique.

233160 <Emplacement>Capteur 3: Capteur analogique Défaillance du canal A

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
Réaction : Servo: ARRÊT1 (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (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 : Erreur d'intervalle entre tops zéro (seuil d'alarme dépassé)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 : Défaillance top zéro (seuil d'alarme dépassé)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La valeur de 1,5 fois l'espacement paramétré des tops zéro a été dépassée sans détection d'un top zéro.
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.

233405 <Emplacement>Capteur 3 : Température dépassée dans l'évaluation du capteur

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : Température : [0,1 degré C] %1, numéro de sonde thermométrique : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une température trop élevée non admissible a été détectée dans l'électronique ou l'exploitation du capteur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxxxx hex : yy = numéro de la sonde thermométrique, xxxx = température mesurée du module en 0,1 °C.

Remède: Baisser la température ambiante à la connexion DRIVE-CLiQ du moteur.

233407 <Emplacement>Capteur 3: Limite fonctionnelle atteinte

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 incorrecte (capteur et Sensor Module)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module interface est défaillante.
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 : La somme 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.

233411 <Emplacement>Capteur 3 : Le capteur signale une alarme interne (informations détaillées)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin, information complémentaire : %2

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 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 : Le capteur signale une alarme interne

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le capteur transmet une alarme interne 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 : Niveau de signal voie C ou D hors tolérance

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : voie C : %1, voie D : %2

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le niveau de signal (C^2 + D^2) de la voie C ou D du capteur ou des signaux Hall ne se situe pas dans la plage 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 : Niveau de signal voie A ou B hors tolérance (alarme)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : amplitude : %1, angle : %2

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le niveau de signal (racine de A^2 + B^2) du capteur se situe en dehors de 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 (p. 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 : Variation de vitesse de rotation non plausible (alarme)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la modification 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 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 de commutation déterminée incorrecte (alarme)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Un défaut a été détecté lors de l'acquisition de mesure de la position de commutation.
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 :
Écart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).
Pour les signaux Hall :
Écart 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 : Écart de position incrémentale/absolue trop important (alarme)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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) :
Écart 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.
- Éliminer l'encrassement du disque du capteur ou des forts champs magnétiques.

233432 <Emplacement>Capteur 3: Adaptation de la position de rotor Écart

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 : Seuil d'alarme de tension de la batterie atteint

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 voie C/D hors tolérance (alarme)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 : Le capteur signale une erreur interne (X521.7)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: L'état logique 0 sur la borne X521.7 signale un encrassement du capteur pour le Sensor Module Cabinet 30 (SMC30).

Remède: - Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer capteur ou câble du capteur.

233500 <Emplacement>Capteur 3: Suivi de position Plage de déplacement dépassée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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) :

Écart 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 (Réducteur de mesure Suivi de position Fenêtre de tolérance), r0477 (Réducteur de mesure 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 (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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3)

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit x = 1 : échec du test d'efficacité x.

Remède: Remplacer le capteur.

233800 <Emplacement>Capteur 3: Signalisation groupée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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.

233802 <Emplacement>Capteur 3: Dépassement de tranche de temps

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 (p. 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 d'article 6SL3055-0AA00-5xA3.

233804 <Emplacement>Capteur 3 : Erreur de somme de contrôle du Sensor Module

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : POWER ON (IMMEDIAT)

Cause: Une erreur de somme 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 la somme de contrôle lors du POWER ON et la somme de contrôle actuelle.

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 : Somme de contrôle EEPROM erronée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Les données internes de l'EEPROM 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: Échec de l'initialisation

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: L'initialisation du capteur a échoué.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
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 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie A.
Bit 3 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie B.
Bit 4 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour l'entrée accélération.
Bit 5 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie de sécurité A.
Bit 6 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie de sécurité B.
Bit 7 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie C.
Bit 8 : Échec de l'adaptation de la tension médiane pour la voie D.
Bit 9 : Échec 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 : Somme de contrôle EEPROM de l'appareil de mesure EnDat 2.2 incorrecte.
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 : À 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 (p. 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)

Acquittement : SUPPR IMPULSIONS

Cause: L'unité logique du capteur DRIVE-CLiQ est défaillante.
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: En cas de persistance du défaut, remplacer le capteur.

233820 <Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Télégramme incorrect

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 somme 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,...).

233835 <Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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.

233836 <Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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.

233845 <Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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).

233850 <Emplacement>Capteur 3: Évaluation du capteur Erreur logicielle interne

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 : La somme de contrôle de la mémoire code est incorrecte.
10000 : La mémoire OEM du codeur EnDat contient des données incompréhensibles.
11000 ... 11499 : Les données de description de EEPROM sont incorrects.
11500 ... 11899 : Les paramètres de calibrage de EEPROM sont incorrects.
11900 ... 11999 : Les données de configuration de l'EEPROM sont incorrectes.
12000 ... 12008 : communication avec un convertisseur analogique-numérique 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 l'assistance technique.

233851 <Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 somme 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) :
La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation.
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,...).

233875 <Emplacement>Capteur 3 : coupure de la tension d'alimentation

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 (mise hors/sous tension).
- Remplacer le composant concerné.

233886 <Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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).

233896 <Emplacement>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Propriétés de composant incohérentes

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Réaction : Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 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 Control Unit, 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 Control Unit (r0018).

233902 <Emplacement>Capteur 3: Une erreur bus SPI s'est produite

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Erreur lors de l'utilisation du bus SPI interne.
Valeur d'alarme (r2124, 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 l'assistance technique.

233903 <Emplacement>Capteur 3: Une erreur bus I2C s'est produite

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Erreur lors de l'utilisation du bus I2C interne.
Valeur d'alarme (r2124, 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 l'assistance technique.

233905 <Emplacement>Capteur 3 : Paramétrage du capteur erroné

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1, information complémentaire : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une erreur a été détectée lors du paramétrage du capteur.
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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Servo: ARRÊT1 (IASC/Frein CC, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (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 de la transmission EnDat (31,25 µs) 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.
Longueur de paire de pôles minimale = p0422 * 2^20

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 : Configuration du capteur erronée

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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.
2 :
Le télégramme de réception DQ cyclique est trop long et est limité.
3 :
Le télégramme d'émission DQ cyclique est trop long et est limité.
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 : Paramétrage du capteur erroné

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : paramètre : %1, information complémentaire : %2

Réaction : Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Un paramètre du capteur 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 (moteur)

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1, numéro de canal : %2

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Un défaut a été détecté lors de l'évaluation de la sonde thermométrique du moteur.
Cause du défaut :
1 (= 01 hex) :
Rupture de fil ou sonde non connectée.
KTY : R > 1630 ohms, PT1000 : R > 1720 ohms
2 (= 02 hex) :
Résistance mesurée trop faible.
CTP : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms, PT1000 : R < 603 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).

233930 <Emplacement>Capteur 3: Datalogger a enregistré des données

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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.
Cette alarme est supprimée à nouveau automatiquement.
Datalogger est prêt pour l'enregistrement du cas d'erreur suivant.

233940 <Emplacement>Capteur 3: Capteur de broche S1 Tension incorrecte

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La tension du capteur analogique S1 de la broche est en dehors de la plage admissible.
Valeur d'alarme (r2124, 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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 l'assistance technique.

233999 <Emplacement>Capteur 3: Alarme inconnue

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

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 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 Control Unit, 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 Control Unit (r0018).

234207 <Emplacement>VSM: Température Seuil de défaut dépassée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La température (r3666) mesurée avec le Voltage Sensing Module (VSM) a dépassé le seuil (p3668).
Remarque :
Ce défaut n'est généré que si l'évaluation de la température a été activée (p3665 > 0).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].
Voir aussi : r3666 (VSM Mesure de température), p3668

Remède: - Contrôler le ventilateur.
- Diminuer la puissance.
- Vérifier le réglage du type de sonde thermométrique (p3665).
- Alimentation : vérifier le réglage du type de filtre réseau (p0220).
Voir aussi : p3665 (VSM Évaluation de la température Type de sonde)

234211 <Emplacement>VSM: Température Seuil d'alarme dépassée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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) :
Mesure de température au moment du déclenchement [0,1 °C].
Voir aussi : r3666 (VSM Mesure de température), p3667

Remède: - Contrôler le ventilateur.
- Diminuer la puissance.
- Vérifier le réglage du type de sonde thermométrique (p3665).
- Alimentation : vérifier le réglage du type de filtre réseau (p0220).
Voir aussi : p3665 (VSM Évaluation de la température Type de sonde)

234800 <Emplacement>VSM: Signalis group

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)

Acquittement : NEANT

Cause: Le Voltage Sensing Module (VSM) a détecté au moins une erreur.

Remède: Évaluation des signalisations actuelles suivantes.

234801 <Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, 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 mémoire

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1
Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause: Une erreur de somme 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: Somme de contrôle EEPROM incorrecte

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Valeur de signalisation : %1
Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Valeur de signalisation : -
Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Valeur de signalisation : -
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, 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 somme 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,...).

234835 <Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, 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.

234845 <Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, 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).

234850 <Emplacement>VSM: Défaillance logicielle interne

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2, 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 : La somme de contrôle de la mémoire code est incorrecte.

Remède: - Remplacer le Voltage Sensing Module (VSM) .
- Mettre à niveau le firmware dans le Voltage Sensing Module le cas échéant.
- Contacter l'assistance technique.

234851 <Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

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 somme 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) :
La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation.
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,...).

234875 <Emplacement>VSM : coupure de la tension d'alimentation

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

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.

234886 <Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

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).

234896 <Emplacement>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Propriétés de composant incohérentes

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

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 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 Control Unit, 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 Control Unit (r0018).

234903 <Emplacement>VSM: Une erreur bus I2C s'est produite

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : -

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 : surchauffe ou défaut de sonde thermométrique

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une valeur de résistance en dehors de la plage autorisée est apparue lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 : surchauffe, rupture de fil ou sonde non connectée.
KTY : R > 1630 ohms, PT1000 : R > 1720 ohms
2 : Résistance mesurée trop faible.
CTP : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms, PT1000 : R < 723 ohms

Remède: - Vérifier le raccordement de la sonde
- Remplacer la sonde.
- Laisser refroidir, puis contrôler les conditions ambiantes, le cycle de charge et le système de refroidissement (fusible du ventilateur).
- Vérifier le réglage du type de sonde thermométrique (p3665).
- Alimentation : vérifier le réglage du type de filtre réseau (p0220).

234950 <Emplacement>VSM: Défaillance logicielle interne

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 l'assistance technique.

234999 <Emplacement>VSM: Alarme inconnue

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

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 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 Control Unit, 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 Control Unit (r0018).

235000 <Emplacement>TM54F: Période d'échantillonnage non valide

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonctionnalité Safety Basic Functions via TM54F est utilisée.
Présence d'un paramétrage incorrect du TM54F.
Seuls les signaux suivants doivent être paramétrés :
- STO actif
- SS1 actif
- Événement interne
- Safe State
Causes possibles :
- p10024 ... p10038 non réglé sur 0 ou 255.
- p10039, p10042 ... p10045 utilisent les signaux des Safety Extended Functions.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 ... 3 indique le groupe d'entraînements pour lequel une F-DI non autorisée a été paramétrée :
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
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)

Remède: - Vérifier le réglage des entrées TOR de sécurité (F-DI) pour les Safety Extended Functions et les régler sur la valeur 0 ou 255 (p10024 ... p10039).
- Vérifier les sources de signal des sorties TOR de sécurité (F-DO) et les corriger le cas échant (p10042 ... p10045).
Remarque :
F-DI : Failsafe Digital Input (Entrée TOR de sécurité)
F-DO : Failsafe Digital Output (Sortie TOR de sécurité)

235002 <Emplacement>TM54F: Mode mise en service impossible

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une erreur sur le Terminal Module 54F (TM54F) a été acquitté 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'acquittement des défauts sera déclenché sur un front montant.

235004 <Emplacement>TM54F: Temps de cycle de communication non valide

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

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 Basic Functions et un TM54F, le temps de cycle de surveillance doit être supérieur à 500 µs + 8*période d'échantillonnage du régulateur de courant de l'entraînement.

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.

Valeur de défaut = 0 :

- Après une mise à jour du firmware, le TM54F n'a pas encore été mis hors tension.

- 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 Safety Integrated Extended Functions ou les Basic Functions ont été débloquées 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

Objet entraînement : HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : NEANT

Acquittement : POWER ON

Cause: La fonction TM54F avec Safety 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 Safety Basic Functions.
- Copier RAM vers ROM
- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).

235006 <Emplacement>TM54F: Groupes d'entraînement non valides

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

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 Basic Functions sont mélangés avec des entraînements Safety 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 Basic Functions avec des entraînements Safety Extended Functions dans un groupe d'entraînement.

235009 <Emplacement>TM54F: Mise en service Safety Integrated Entraînement incomplet

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Pour le Terminal Module 54F (TM54F), un objet entraînement a été affecté (p10010) pour lequel aucune fonction Safety ou des fonctions Safety incorrectes sont paramétrées (p9501, p9601).
Valeur de défaut (r0949, interpréter bit par bit) :
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 débloquer les fonctions Safety Integrated pour TM54F.
- Effectuer 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

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 des entrées/sorties TOR de sécurité en cours

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La dynamisation forcée (stop pour test) pour les entrées/sorties TOR de sécurité (F-DI/F-DO) est en cours d'exécution.

Remède: L'alarme disparaît automatiquement après avoir terminé avec succès ou bien annulé (en cas de défaut) le stop pour test.
Remarque :
F-DI : Failsafe Digital Input (Entrée TOR de sécurité)
F-DO : Failsafe Digital Output (Sortie TOR de sécurité)

235013 <Emplacement>TM54F: Stop pour test incorrect

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une erreur a été détectée lors de la dynamisation forcée (stop pour test) des entrées/sorties TOR de sécurité 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 :

État incorrect Esclave : (actions de test)(actions de test) | Étape correspondante pour le maître : (actions de test)(actions de test) | Description

00 hex : (L1+ARRÊT)(L2+MARCHE) | 0A hex : ( )( ) | Synchronisation / Étape de commutation

0A hex : (L1+ARRÊT)(L2+MARCHE) | 15 hex : ( )( ) | Étape d'attente

15 hex : (L1+ARRÊT)(L2+ARRÊT) | 20 hex : ( )( ) | 1.) F-DI 0 ... 4 Contrôle de 0 V 2.) Étape de commutation sur nouveaux niveaux

20 hex : (L1+ARRÊT)(L2+ARRÊT) | 2B hex : ( )( ) | Étape d'attente

2B hex : (L1+MARCHE)(L2+MARCHE) | 36 hex : ( )( ) | 1.) F-DI 5 ... 9 Contrôle de 0 V 2.) Étape de commutation sur nouveaux niveaux

36 hex : (DO OFF)( ) | 41 hex : (DO OFF)( ) | Étape d'attente / Étape de commutation

41 hex : (DO OFF)( ) | 4C hex : (DO OFF)( ) | Étape d'attente

4C hex : (DO ON)( ) | 57hex : (DO ON)( ) | 1.) Contrôle DO de diagnostic ou DI de diagnostic 2.) Étape de commutation sur nouveaux niveaux

57 hex : (DO ON)( ) | 62 hex : (DO ON)( ) | Étape d'attente

62 hex : (DO OFF)( ) | 6Dhex : (DO ON)( ) | 1.) Contrôle DO de diagnostic ou DI de diagnostic 2.) Étape de commutation

6D hex : (DO OFF)( ) | 78 hex : (DO ON)( ) | Étape d'attente

78 hex : (DO ON)( ) | 83 hex : (DO OFF)( ) | 1.) Contrôle DO de diagnostic ou DI de diagnostic 2.) Étape de commutation

83 hex : (DO ON)( ) | 8E hex : (DO OFF)( ) | Étape d'attente

8E hex : (DO OFF)( ) | 99 hex : (DO OFF)( ) | 1.) Contrôle DO de diagnostic ou DI de diagnostic 2.) Étape de commutation

99 hex : (DO OFF)( ) | A4 hex : (DO OFF)( ) | Étape d'attente

A4 hex : (DO OFF)( ) | AF hex : (DO OFF)( ) | Contrôle DO de diag ou DI de diag

AF hex : (DO État initial)() | C5 hex : (DO État initial)( ) | Étape 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 :

Étape du test (SL MA) : État attendu DO de diag Mode 1 | État attendu DI 20 ... 23 Mode 2 | État 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.

*Remède possible :

- Vérifier tous les paramètres du stop pour test.
- Vérifier si la version de firmware du TM54F concorde avec celle de la Control Unit.
- Vérifier p10001, p10017, p10046 et p10047.

Un POWER ON est nécessaire après correction des paramètres.

F-DI : Failsafe Digital Input (Entrée TOR de sécurité)

F-DO : Failsafe Digital Output (Sortie TOR de sécurité)

235014 <Emplacement>TM54F: Stop pour test des entrées/sorties TOR de sécurité

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le temps réglé dans p10003 pour la dynamisation forcée (stop pour test) des entrées/sorties TOR est dépassé. Une nouvelle dynamisation forcée est requise.

Après la prochaine sélection de la dynamisation forcée, la signalisation est supprimée et le délai de timeout est réinitialisé.

Remarque :

- Cette signalisation ne provoque aucune réaction sur stop Safety.
- Le test doit être effectué dans l'intervalle de temps maximal défini (p10003, maximum 8760 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 : p10003

Remède: Effectuer la dynamisation forcée des entrées/sorties TOR.

La source de signal pour la sélection de la dynamisation forcée est réglée via l'entrée binecteur p10007.

Voir aussi : p10007

235015 <Emplacement>TM54F: Motor/Hydraulic Module remplacé ou configuration incohérente

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

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 (p. 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 d'alarme (r2124, 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 cette alarme est présente, aucun entraînement figurant dans la valeur d'alarme, dont les fonctions intégrées de surveillance de mouvement fonctionnent avec TM54F, n'est débloqué.

Valeur d'alarme = 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 débloquées.

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 débloquées 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

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-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).

De manière générale :

- Vérifier pour l'ensemble des objets entraînements spécifiés dans p10010 si les surveillances de mouvement intégrées sont débloquées par TM54F (p9601).
- Vérifier la présence du défaut F35150 et, le cas échéant, éliminer la cause de ce défaut.

Remarque :

L'état de communication des entraînements individuels est affiché dans r10055. Les objets d'entraînement correspondants peuvent être identifiés à l'aide de p10010.

Voir aussi : r10055 (SI TM54F État de communication propre à chaque entraînement)

235040 <Emplacement>TM54F: Sous-tension 24 V

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

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 (p. 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 l'initialisation du stop pour test
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 l'assistance technique.
- Remplacer TM54F.

235052 <Emplacement>TM54F: Défaillance matérielle interne

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

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 l'assistance technique.
- Remplacer TM54F.

235053 <Emplacement>TM54F: Température Seuil de défaut dépassé

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

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 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 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 l'assistance technique.
- Remplacer TM54F.

235080 <Emplacement>TM54F : erreur de somme de contrôle des paramètres Safety

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La somme de contrôle réelle calculée et inscrite dans r10004 pour les paramètres relatifs à la sécurité ne coïncide pas avec la somme de contrôle prescrite mémorisée dans p10005 lors de la dernière réception de la machine.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1 : Somme de contrôle incorrecte des paramètres SI fonctionnels.
Bit 1 = 1 : Somme de contrôle incorrecte des paramètres SI relatifs à l'affectation des composants.

Remède:
- Vérifier les paramètres relatifs à la sécurité et les corriger le cas échéant.
- Régler la somme de contrôle prescrite sur la valeur de la somme de contrôle réelle.
- Acquitter le remplacement du matériel.
- Exécuter un POWER ON (mise hors/sous tension).
- Exécuter l'essai de réception.

235081 <Emplacement>TM54F: Signal à 1 statique sur F-DI pour l'acquittement sûr

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : -

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 Évent 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

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-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).

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 l'assistance technique.
- Remplacer TM54F.

235151 <Emplacement>TM54F: Erreur de cohérence

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Les bornes d'entrée ou les bornes de sortie sûres présentent un état différent pendant une durée plus longue que celle paramétrée dans p10002 ou trop de manœuvres de commutation ont été effectuées durant un cycle de surveillance 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 :

- Évaluer 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).

Si le câblage est correct et s'il n'y a par exemple pas de rupture de fil, il faut vérifier si la fréquence de commutation au niveau de la F-DI n'est pas trop élevée, et la réduire si nécessaire (les impulsions de commutation doivent être davantage espacées).

Après chaque front au niveau d'une F-DI, il faut au minimum que la durée d'incohérence s'écoule avant le front suivant pour qu'une nouvelle commutation ait lieu.

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 rapides des F-DI :

En présence de manœuvres de commutation rapides au niveau des entrées TOR de sécurité (F-DI), la durée d'incohérence doit éventuellement être adaptée à la fréquence de commutation :

- La durée de période d'une impulsion de commutation cyclique doit être inférieure à la moitié de la durée d'incohérence (arrondir si nécessaire).

- L'écart entre deux impulsions de commutation doit être supérieur à la durée d'incohérence (arrondir si nécessaire).

- La durée d'incohérence doit être égale ou supérieure à r10003 (la valeur doit toujours être arrondie au multiple entier inférieur ou supérieur de la période d'échantillonnage SI r10003). Si une temporisation anti-rebond (p10017 > 0) est paramétrée, la plus petite durée d'incohérence possible est spécifiée par la temporisation anti-rebond.

- La durée de période d'une impulsion de commutation cyclique doit être inférieure à la moitié de la durée d'incohérence-p10017 (arrondir si nécessaire).

- L'écart entre deux impulsions de commutation rapides doit être supérieur à la durée d'incohérence+p10017 (arrondir si nécessaire).

- La durée d'incohérence doit être égale ou supérieure à r10003

La temporisation anti-rebond doit toujours être réglée sur une valeur inférieure à la durée d'incohérence.

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 <= 110/2 ms - 12 ms = 43 ms --> on obtient la valeur arrondie p10002 <= 36 ms

Étant 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 supérieure à la plus grande période d'échantillonnage SI de tous les entraînements qui utilisent Safety avec TM54F (p9780/p9500).

F-DI : Failsafe Digital Input (Entrée TOR de sécurité)

F-DO : Failsafe Digital Output (Sortie TOR de sécurité)

235152 <Emplacement>TM54: Erreur logicielle interne

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Une erreur a été détectée dans les données de calibration 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 de calibration 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)

Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)

Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2, NEANT)
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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: Écart consigne-mesure hors tolérance

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2, NEANT)
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 (p. ex. court-circuit interne).

235222 <Emplacement>TM: Nombre de traits de codeur illicite

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 d'alarme (r2124, 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 : numéro d'article = 6SL3055-0AA00-3PA0
TM41 DAC : numéro d'article = 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le décalage du top zéro introduit n'est pas autorisé.
Valeur d'alarme (r2124, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 (p. 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 (p. 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: Une des fonctions demandées 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" (numéro d'article 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)

Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)

Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

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

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, NEANT, STOP2)

Acquittement : NEANT

Cause: Le Terminal Module a détecté au moins un défaut.

Remède: Évaluation des signalisations actuelles suivantes.

235801 <Emplacement>TM DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT

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.

235802 <Emplacement>TM: Dépassement de tranche de temps

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

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

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

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une erreur de somme 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 la somme de contrôle lors du POWER ON et la somme de contrôle actuelle.

Remède: - Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée.
- Remplacer le Terminal Module.

235805 <Emplacement>TM: Somme de contrôle EEPROM incorrecte

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

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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 somme 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,...).

235835 <Emplacement>TM DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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.

235836 <Emplacement>TM DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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.

235845 <Emplacement>TM DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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).

235850 <Emplacement>TM: Erreur logicielle interne

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

Valeur de signalisation : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT1 (ARRÊT2, NEANT)
Servo: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, NEANT)
Hla: ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 : La somme de contrôle de la mémoire code est incorrecte.

Remède:
- Remplacer le Terminal Module (TM).
- Mettre à niveau le firmware dans le Terminal Module le cas échéant.
- Contacter l'assistance technique.

235851 <Emplacement>TM DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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 somme 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) :
La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation.
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,...).

235875 <Emplacement>TM : coupure de la tension d'alimentation

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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.

235886 <Emplacement>TM DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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).

235896 <Emplacement>TM DRIVE-CLiQ (CU): Propriétés de composant incohérentes

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

Réaction : Infeed: ARRÊT2 (ARRÊT1, NEANT)
Servo: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, IASC/Frein CC, NEANT, STOP2)
Hla: ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3, 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

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

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, STOP2)
Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, 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 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 Control Unit, 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 Control Unit (r0018).

235903 <Emplacement>TM: Une erreur bus I2C s'est produite

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Valeur de signalisation : -
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Valeur de signalisation : -
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 Control Unit (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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Valeur de signalisation : %1
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: Échec Initialisation matériel

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Valeur de signalisation : %1
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 Échec 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : %1

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 > 1720 ohms (TM150 : 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : %1

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 > 1720 ohms (TM150 : 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : %1

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 > 1720 ohms (TM150 : 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Valeur de signalisation : %1

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 > 1720 ohms (TM150 : 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Valeur de signalisation : %1
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Valeur de signalisation : %1
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Valeur de signalisation : %1
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (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 l'assistance technique.

235999 <Emplacement>TM: Alarme inconnue

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

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

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 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 Control Unit, 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 Control Unit (r0018).

236207 <Emplacement>Hub: Défaut surchauffe composant

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1
Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : -
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause: Le DRIVE-CLiQ Hub Module a détecté au moins une erreur.
Remède: Évaluation des signalisations actuelles suivantes.

236801 <Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
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.

236802 <Emplacement>Hub: Dépassement de tranche de temps

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

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 l'assistance technique.

236804 <Emplacement>Hub: Erreur de somme de contrôle

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une erreur de somme de contrôle est survenue lors de la lecture de la mémoire de programme du DRIVE-CLiQ Hub Module.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Différence entre la somme de contrôle lors du POWER ON et la somme de contrôle actuelle.

Remède:
- Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée.
- Remplacer le DRIVE-CLiQ Hub Module.

236805 <Emplacement>Hub: Somme de contrôle EEPROM incorrecte

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : IMMEDIAT (POWER ON)

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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 somme 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,...).

236835 <Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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.

236836 <Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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.

236845 <Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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).

236851 <Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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 somme 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) :
La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation.
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 : coupure de la tension d'alimentation

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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).

236896 <Emplacement>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Propriétés de composant incohérentes

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

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Réaction : Infeed: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2)
Servo: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, STOP2)
Hla: NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, 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 Control Unit, 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 Control Unit (r0018).

236950 <Emplacement>Hub: Erreur logicielle interne

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2 (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 l'assistance technique.

236999 <Emplacement>Hub: Alarme inconnue

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

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 Control Unit, 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 Control Unit (r0018).

237001 <Emplacement>HF Damping Module: Surintensité

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : cause du défaut : %1 bin

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2
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) :
I2t [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 I2t)

237012 <Emplacement>HF Damping Module: Sonde thermométrique Radiateur Rupture de fil

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)
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 binaire) :
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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause: Court-circuit de la sonde thermométrique du radiateur dans le HF Damping Module.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -
Réaction : ARRÊT2
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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
Réaction : ARRÊT2
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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 d'alarme (r2124, 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 d'alarme (r2124, 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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 d'alarme (r2124, 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1
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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : -
Réaction : NEANT
Acquittement : NEANT
Cause: Le HF Damping Module a détecté au moins un défaut.
Remède: Évaluation des signalisations actuelles suivantes.

237801 <Emplacement>HF Damping Module: Signe de vie absent

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
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)

237802 <Emplacement>HF Damping Module: Dépassement de tranche de temps

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2
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 l'assistance technique.

237804 <Emplacement>HF Damping Module: CRC

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
Réaction : ARRÊT2 (ARRÊT1, ARRÊT3)
Acquittement : IMMEDIAT
Cause: Une erreur de somme de contrôle (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 l'assistance technique.
Remarque :
HF Damping Module (module d'atténuation)

237805 <Emplacement>HF Damping Module: Somme de contrôle EEPROM incorrecte

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : %1
Réaction : ARRÊT2
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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI
Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
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 somme 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)

237835 <Emplacement>HF Damping Module: Transmission cyclique de données perturbée

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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)

237836 <Emplacement>HF Damping Module: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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)

237845 <Emplacement>HF Damping Module: Transmission cyclique de données perturbée

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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)

237850 <Emplacement>HF Damping Module: Erreur logicielle interne

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2, ARRÊT3, 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 l'assistance technique.
Remarque :
HF Damping Module (module d'atténuation)

237851 <Emplacement>HF Damping Module (CU): Signe de vie absent

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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 somme 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) :
La communication DRIVE-CLiQ du composant DRIVE-CLiQ concerné avec la Control Unit signale la coupure de la tension d'alimentation.
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 : coupure de la tension d'alimentation

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

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)

237896 <Emplacement>HF Damping Module (CU): Propriétés de composant incohérentes

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1

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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, 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 Control Unit, 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 Control Unit (r0018).
Remarque :
HF Damping Module (module d'atténuation)

237903 <Emplacement>HF Damping Module: Une erreur bus I2C s'est produite

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT (ARRÊT1, ARRÊT2, ARRÊT3, IASC/Frein CC, STOP2)

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: La communication avec un EEPROM ou un convertisseur analogique-numérique 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

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

Réaction : ARRÊT2

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 l'assistance technique.
Remarque :
HF Damping Module (module d'atténuation)

237999 <Emplacement>HF Damping Module: Alarme inconnue

Objet entraînement : SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : nouvelle signalisation : %1
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 Control Unit, 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 Control Unit (r0018).
Remarque :
HF Damping Module (module d'atténuation)

240000 <Emplacement>Défaut sur connecteur DRIVE-CLiQ X100

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
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: Évaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240001 <Emplacement>Défaut sur connecteur DRIVE-CLiQ X101

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
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: Évaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240002 <Emplacement>Défaut sur connecteur DRIVE-CLiQ X102

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
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: Évaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240003 <Emplacement>Défaut sur connecteur DRIVE-CLiQ X103

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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: Évaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240004 <Emplacement>Défaut sur connecteur DRIVE-CLiQ X104

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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: Évaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240005 <Emplacement>Défaut sur connecteur DRIVE-CLiQ X105

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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: Évaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240100 <Emplacement>Alarme sur connecteur DRIVE-CLiQ X100

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1

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: Évaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240101 <Emplacement>Alarme sur connecteur DRIVE-CLiQ X101

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : %1
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: Évaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240102 <Emplacement>Alarme sur connecteur DRIVE-CLiQ X102

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
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: Évaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240103 <Emplacement>Alarme sur connecteur DRIVE-CLiQ X103

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
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: Évaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240104 <Emplacement>Alarme sur connecteur DRIVE-CLiQ X104

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
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: Évaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240105 <Emplacement>Alarme sur connecteur DRIVE-CLiQ X105

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : %1
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: Évaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240799 <Emplacement>CX32: Instant configuré de fin de transfert dépassé

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : -
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 l'assistance technique.

240801 <Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Réaction : ARRÊT2
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.

240820 <Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ: Télégramme incorrect

Objet entraînement : Tous les objets
Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Réaction : ARRÊT2
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 somme 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,...).

240825 <Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ: Coupure de la tension d'alimentation

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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.

240836 <Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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).

240851 <Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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 somme 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,...).

240875 <Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Coupure de la tension d'alimentation

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT1 (ARRÊT2)

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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.

240886 <Emplacement>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : Tous les objets

Valeur de signalisation : numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Réaction : ARRÊT2

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).

249150 <Emplacement>Réfrigérant: Présence d'un défaut

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

Acquittement : IMMEDIAT

Cause: La conductivité du liquide de refroidissement a dépassé le seuil de défaut réglé (p0269[2]).
Voir aussi : p0261 (Réfrigérant Temps de démarrage 2), p0262 (Réfrigérant Défaut Conductivité Temporisation), 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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.
- Le réfrigérant a été arrêté par un signal externe.
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 le câblage entre les bornes de sortie (Terminal Module) et le réfrigérant.
- Vérifier l'appareil de commande externe du réfrigérant.

249153 <Emplacement>Réfrigérant: Débit de liquide trop faible

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 (Réfrigérant Défaut Débit de liquide Temporisation), 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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 du liquide 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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Valeur de signalisation : -

Réaction : ARRÊT2

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, p. ex. 52 ... 55 °C).
Remède: Vérifier le système de refroidissement et les conditions d'environnement.

249170 <Emplacement>Réfrigérant: Présence d'une alarme

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Valeur de signalisation : -
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Valeur de signalisation : -
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Valeur de signalisation : -
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

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Valeur de signalisation : -
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, p. ex. 42 ... 50 °C).
Remède: Vérifier le système de refroidissement et les conditions d'environnement.

249920 <Emplacement>Disjoncteur Circuit principal déclenché

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

Valeur de signalisation : -

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 p6577[1] de la Control Unit.

Remède: Contrôler le circuit principal.

249921 <Emplacement>Disjoncteur Circuit principal redondant déclenché

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

Valeur de signalisation : -

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 p6577[2] de la Control Unit.

Remède: Contrôler le circuit principal redondant.

249922 <Emplacement>Disjoncteur Circuit 24 V déclenché

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

Valeur de signalisation : -

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 p6577[3] de la Control Unit.

Remède: Vérifier le circuit 24 V.

249923 <Emplacement>Disjoncteur Bornier du circuit 24 V déclenché

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

Valeur de signalisation : -

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 p6577[6] de la Control Unit.

Remède: Vérifier le bornier pour le circuit 24 V.

249924 <Emplacement>Disjoncteur Alimentation de la partie puissance Circuit déclenché

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

Valeur de signalisation : -
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 p6577[9] de la Control Unit.
Remède: Vérifier le circuit de l'alimentation de la partie puissance.

249926 <Emplacement>Disjoncteur Tension de synchronisation déclenché

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
Valeur de signalisation : %1
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 p6577[13] de la Control Unit.
Remède: Contrôler la tension de synchronisation.

249927 <Emplacement>Disjoncteur Circuit du ventilateur auxiliaire déclenché

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
Valeur de signalisation : -
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 p6577[14] de la Control Unit.
Remède: Contrôler le ventilateur auxiliaire.

249933 <Emplacement>Disjoncteur Excitation Circuit 230 V CA déclenché

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
Valeur de signalisation : -
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 p6577[17] de la Control Unit.
Remède: Vérifier le circuit 230 V CA de l'excitation.

249934 <Emplacement>Disjoncteur Sortie Réfrigérant Circuit 230 V CA déclenché

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
Valeur de signalisation : -
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 p6577[18] de la Control Unit.

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

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

Valeur de signalisation : -

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] de la Control Unit.

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

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

Valeur de signalisation : -

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] de la Control Unit.

Remède: Vérifier le circuit 230 V CA du réseau d'éclairage / des prises de courant.

249937 <Emplacement>ASI non prête

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: L'alimentation sans interruption (ASI) n'est pas prête.
Remarque :
Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur p6577[25] de la Control Unit.
ASI : alimentation sans interruption

Remède: Contrôler l'ASI.

249938 <Emplacement>ASI Fonctionnement sur batterie

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: L'alimentation sans interruption (ASI) est en fonctionnement sur batterie.
Remarque :
Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur p6577[26] de la Control Unit.
ASI : alimentation sans interruption

Remède: Vérifier l'alimentation de l'armoire.

249939 <Emplacement>ASI Batterie déchargée

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: La batterie de l'alimentation sans interruption (ASI) est déchargée.
Remarque :
Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur p6577[27] de la Control Unit.
ASI : alimentation sans interruption

Remède: Vérifier la batterie de l'ASI.

249940 <Emplacement>Disjoncteur Alimentation PP Circuit 400 V CA déclenché

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le disjoncteur pour l'alimentation 400 V CA de la partie puissance a été déclenché.
Remarque :
Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur p6577[28] de la Control Unit.

Remède: Contrôler l'alimentation 400 V CA de la partie puissance.

249941 <Emplacement>Disjoncteur chauffage à l'arrêt déclenché

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le disjoncteur pour le chauffage à l'arrêt a été déclenché.
Remarque :
Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur p6577[29] de la Control Unit.

Remède: Vérifier le circuit du chauffage à l'arrêt.

249942 <Emplacement>Disjoncteur Circuit SITOP déclenché

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

Valeur de signalisation : -

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: Le disjoncteur pour le circuit 24 V SITOP a été déclenché.
Remarque :
Cette signalisation est déclenchée via la source de signal de l'entrée binecteur p6577[21] de la Control Unit.

Remède: Vérifier l'alimentation SITOP.

249998 <Emplacement>Enregistreur Présence d'événement déclencheur

Objet entraînement : A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Valeur de signalisation : %1

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.

250002 <Emplacement>CARTE COMM: Alarme 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

Valeur de signalisation : %1

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 de PZD Mot)

Remède: CBE20 SINAMICS Link :
Corriger le paramétrage.
Voir aussi : p8871 (SINAMICS Link Emission de PZD Mot)

250003 <Emplacement>CARTE COMM: Alarme 3

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

Valeur de signalisation : Info 1 : %1, Info 2 : %2

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 (SINAMICS Link Réception de PZD Mot), p8872 (SINAMICS Link Réception de PZD Adresse)

Remède: CBE20 SINAMICS Link :
Corriger le paramétrage.

250004 <Emplacement>CARTE COMM: Alarme 4

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

Valeur de signalisation : Info 1 : %1, Info 2 : %2

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.
- Adresse de l'émetteur > adresse maximal du projet.

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

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

Valeur de signalisation : %1

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) :
0 : Échec de la synchronisation sur le temps de cycle du bus.
1 ... 64 : Adresse de l'émetteur introuvable.
Voir aussi : p8872 (SINAMICS Link Réception de PZD Adresse)

Remède: CBE20 SINAMICS Link :
Contrôler la connexion avec l'émetteur.
Régler les paramètres p8811, p8812[1] de manière identique pour tous les abonnés.
Contrôler le paramètre p8836 pour tous les abonnés.

250006 <Emplacement>CARTE COMM: Alarme 6

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

Valeur de signalisation : Info 1 : %1, Info 2 : %2

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 (SINAMICS Link Réception de PZD Adresse)

Remède: Pour CBE20 SINAMICS Link :
Corriger le paramétrage. Tous les p8872[indice] doivent être différents de p8836.

250007 <Emplacement>CARTE COMM: Alarme 7

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

Valeur de signalisation : Info 1 : %1, Info 2 : %2

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: CBE20 SINAMICS Link :
Un mot de télégramme d'émission est plus grand que ce qui est prévu dans le projet.
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 p8871
Info 2 (en décimal) = indice de p8871
Voir aussi : p8871 (SINAMICS Link Emission de PZD Mot)

Remède: Pour CBE20 SINAMICS Link :
Corriger le paramétrage.

250008 <Emplacement>CARTE COMM: Alarme 8

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

Valeur de signalisation : Info 1 : %1, Info 2 : %2

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: CBE20 SINAMICS Link :
Un mot de télégramme de réception est plus grand que possible dans le projet.
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
Info 2 (en décimal) = indice de p8870
Voir aussi : p8870 (SINAMICS Link Réception de PZD Mot)

Remède: Pour CBE20 SINAMICS Link :
Corriger le paramétrage.

250011 <Emplacement>EtherNetIP/COMM BOARD : Erreur de configuration

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

Valeur de signalisation : %1

Réaction : NEANT

Acquittement : NEANT

Cause: CBE20 EtherNet/IP :
Un contrôleur EtherNet/IP tente d'établir une liaison au moyen d'un télégramme de configuration incorrect.
La longueur de télégramme réglée dans le contrôleur n'est pas compatible avec le paramétrage du groupe d'entraînement.

Remède: Vérifier la longueur de télégramme réglée.
Remarque :
Interface PZD 1 :
Pour p0922 différent de 999, la longueur du télégramme sélectionné s'applique.
Pour p0922 = 999, le PZD maximal connecté s'applique (r2067).
Interface PZD 2 :
Le PZD maximal connecté s'applique (r8867).
Voir aussi : p0922, r2067, r8867

Alarmes de périphérie

8

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 : Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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 : Informer le personnel/service SAV habilité. L'alarme peut être supprimée avec PM11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 1 = 0
Si vous rencontrez ce genre d'erreur système, adressez-vous au support technique.
www.siemens.com/sinumerik/help
Pour garantir un traitement rapide, veuillez fournir les informations suivantes :
- Numéro d'alarme, y compris le texte d'alarme
- Description de la commande / du mode avant le message d'alarme
- Générer les fichiers journaux à l'aide du raccourci clavier : <Ctrl> + <Alt> + <D>

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.
Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :
S'assurer qu'il y a suffisamment de mémoire disponible dans le système de fichiers. Effacer p. ex. 2 programmes CN ou libérer 4 à 8 Ko.
Augmenter le nombre de fichiers par répertoire ou agrandir le système de fichiers. Cela nécessite les mesures suivantes :
- Sauvegarde complète des données
- Modification des PM
- MD18280 $MM_NUM_FILES_PER_DIR
- MD18320 $MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
- MD18321 $MM_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM
- MD18350 $MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
- éventuellement aussi de
- MD18270 $MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR,
- MD18310 $MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM,
- Power On
- Recharge de la sauvegarde des données
- Pour le code d'erreur 1 == 291 : Échanger le logiciel de l'entraînement et utiliser une version avec l'information de base ACC correcte.
- Pour le code d'erreur 1 == 292 : Échanger le logiciel de l'entraînement et utiliser moins de versions différentes du logiciel de 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.
Pour corriger l'erreur, il existe les possibilités suivantes :
S'assurer qu'il y a suffisamment de mémoire disponible dans le système de fichiers. Effacer p. ex. 2 programmes CN ou libérer 4 à 8 Ko.
Augmenter le nombre de fichiers par répertoire ou agrandir le système de fichiers. Cela nécessite les mesures suivantes :
- Sauvegarde complète des données
- Modification des PM :
- MD18280 $MM_NUM_FILES_PER_DIR
- MD18320 $MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
- MD18321 $MM_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM
- MD18350 $MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
- éventuellement aussi
- MD18270 $MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR
- MD18310 $MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM
- Power On
- Recharge de la sauvegarde des données

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 de la configuration PROFIBUS/PROFINET 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 MD11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER ; en cas d'utilisation d'un SDB spécifique, recharger celui-ci.
2. Augmenter le temps de surveillance pour le démarrage de l'AP dans MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT
3. Si l'erreur persiste, sauvegarder les données et redémarrer la commande avec les valeurs par défaut préréglées à la livraison.
4. Si le démarrage de la commande s'effectue correctement, recharger les données utilisateur progressivement.
5. Si l'erreur persiste après le démarrage avec les valeurs par défaut, rebooter à l'aide de la carte PC ou effectuer une actualisation du logiciel.
6. 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 la configuration PROFIBUS/PROFINET

- 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 la configuration PROFIBUS/PROFINET
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 de la configuration PROFIBUS/PROFINET 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 la configuration PROFIBUS/PROFINET
- 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 introduit.

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 au bus

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 des données sur le bus a été tentée. Cela peut engendrer des données incohérentes, des erreurs de signe de vie ou des temps morts de transmission supplémentaires sur le bus.

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède :
- Contrôler le timing effectif dans le MD10063 $MN_POSCTRL_CYCLE_DIAGNOSIS, régler tout particulièrement le MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME et le MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY de façon correcte :
- Utiliser le MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY = 0 pour le réglage automatique du décalage de la période d'échantillonnage de l'asservissement de position.
- Si un fonctionnement sans alarme n'est pas possible avec MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY = 0, alors le MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME doit être augmenté.

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

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 de PROFIBUS/PROFINET.
Cause 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 mémoire : /siemens/sinumerik/sdb/...
- 101 = Carte mémoire : /addon/sinumerik/sdb/...
- 102 = Carte mémoire : /oem/sinumerik/sdb/...
- 103 = Carte mémoire : /user/sinumerik/sdb/...

Réaction : PROFIBUS/PROFINET est inactif ou fonctionne avec 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 MD11240 $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 mémoire

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/PROFINET a été modifiée pendant le fonctionnement courant dans le maître DP, par ex. pendant le téléchargement d'une nouvelle configuration matérielle. Comme les paramètres de temps de cycle ont peut-être été également modifiés, le fonctionnement est interrompu et un démarrage à chaud doit être effectué.
Si la fonctionnalité maître est dans l'AP, alors l'AP 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 : La configuration PROFIBUS/PROFINET (SDB) n'a pas été créée 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 TO différents sur un périphérique
- 08 = PNIO : le SDB contient des numéros de périphériques trop élevés (avec valeur supérieure à 126/255), adresse esclave/périphérique
- 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, nombre.
- 21 = le SDB manque ou contient des données erronées, code d'erreur.
- 22 = les données de configuration du SDB sont erronées, adresse 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 la configuration PROFIBUS/PROFINET correspondante :
- 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 la configuration PROFIBUS/PROFINET 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 la configuration PROFIBUS/PROFINET.
Pour la cause d'erreur 03, vérifier dans la configuration PROFIBUS/PROFINET si l'équidistance est enclenchée.
Pour la cause d'erreur 10, réduire le nombre d'esclaves ou de slots sur le bus concerné.
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 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 :
- MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1] : n = plus grand indice d'axe de la commande
- MD12970 $MN_PLC_DIG_IN_LOGIC_ADDRESS, MD12971 $MN_PLC_DIG_IN_NUM : zone d'adressage AP entrées TOR
- MD12978 $MN_PLC_ANA_IN_LOGIC_ADDRESS, MD12979 $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 PROFIBUS/PROFINET. 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 la configuration PROFIBUS/PROFINET.

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 :
- MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1] : n = plus grand indice d'axe de la commande
- MD12974 $MN_PLC_DIG_OUT_LOGIC_ADDRESS, MD12975 $MN_PLC_DIG_OUT_NUM : zone d'adressage AP sorties TOR
- MD12982 $MN_PLC_ANA_OUT_LOGIC_ADDRESS, MD12983 $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 PROFIBUS/PROFINET. 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 la configuration PROFIBUS/PROFINET.

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

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 TOR ou analogique, la zone se trouve dans la zone d'accès de l'AP.
Pour longueur =1, il s'agit d'une sortie TOR.
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. MD13120 $MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS avec la configuration PROFIBUS/PROFINET).
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.

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 : La configuration PROFIBUS/PROFINET a été 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

9

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 (%1) %2**
Description :	%1 : Code d'erreur (numérique) %2 : Texte d'erreur (détails de l'erreur en option) Cette alarme signale des états d'erreur internes 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: %1**
Description :	%1 : code d'erreur interne Cette alarme signale une erreur de communication avec le TCM. Code 1 : valeur non valide reçue pour le signe de vie (en cours de fonctionnement) Code 2 : absence de signe de vie du TCM (en cours de fonctionnement) Code 3 : aucun signe de vie reçu du TCM (lancement) Code 4 : erreur générale Code 5 : le TCM signale un état d'erreur en cours de fonctionnement
Réaction :	Arrêt AP
Remède :	Vérifier le raccordement au TCM. Lorsque l'erreur persiste, merci de contacter l'assistance téléphonique.
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 ou le PM 12986, le PM 11240 et le PM 11241
Type 2 à 3 : Signaler l'erreur à Siemens
Type 4 : 828D - Vérifier ou remplacer le matériel PCU, ou bien vérifier le PM 11240 et le PM 11241

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
Matériel Profinet défectueux

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 microsecondes

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 microsecondes

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 Option (%1) pour des LadderSteps supplémentaires impossible sur ce matériel

Description : %1 = Niveau d'option
L'option AP pour des LadderSteps supplémentaires (32000 ou plus) ne peut pas être réalisée sur ce matériel
L'option doit être réduite à un niveau inférieur ou entièrement réinitialisée
au moins une PPU2xx.3 est nécessaire pour jusqu'à 32000 LadderSteps (niveau 1)
au moins une PPU2xx.4 est nécessaire pour jusqu'à 100000 LadderSteps (niveau 2|3)
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.

400034 L'alarme %1 est sans effet. Le bloc de données DB9913 (ALARM_INI) est absent.

Description : Le bloc de données DB9913 avec la configuration de la réaction d'alarme, du critère d'effacement et de l'affectation des canaux ne figure pas dans le projet utilisateur.

%1 : numéro de l'alarme activée

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Dans le logiciel de programmation de l'AP, le bloc de données spécial DB9913 doit être copié dans le projet à partir de "bibliothèques". La réaction d'alarme, le critère d'effacement et l'affectation des canaux doivent être définis en conséquence. Le projet doit être chargé dans l'AP.

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

400035 Commande de l'alimentation via le bloc de données AP, erreur de configuration type %1

Description : La commande de l'alimentation est impossible à cause d'une erreur de configuration.

Type 1 : le bloc de données DB9914 ne figure pas dans le projet utilisateur

Type 2 : les réglages des paramètres machine ALM ne correspondent pas à la configuration SDB

Réaction : Visualisation de l'alarme.

Remède : Type 1 : insérer le bloc de données DB9914 dans le projet utilisateur

Type 2 : vérifier les paramètres machine ALM et la configuration SDB

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

400036	**Conflit d'accès TCM USB dans l'image E/S : adr. log. %1 bus/station/type : %2**
Description :	La zone de mémoire prévue pour TCM USB est déjà utilisée par un autre appareil. %1 adresse E/S logique %2 numéro de bus / numéro de station / type Type 0 : conflit d'adresses au niveau des entrées. Type 1 : conflit d'adresses au niveau des sorties. Causes d'erreur : Configuration incorrecte de la périphérie dans PM12986 Activation par erreur du "Déblocage d'adressage E/S pour TCM USB" (PM19720, bit_1) Configuration incorrecte de la périphérie dans PM12950 (adresse TCM USB)
Réaction :	Arrêt AP
Remède :	Vérifier les réglages des paramètres machine PM12950, PM12951, PM12952, PM12986, PM12987, PM19720.1
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400037	**TCM USB - configuration non valide dans PM19720**
Description :	Dans le paramètre machine indiqué (PM19720), des réglages sont actifs s'excluant mutuellement. Causes d'erreur : Bit_1 et bit_0 sont activés simultanément. Lors de l'utilisation d'un TCM USB, seul l'un de deux bits doit être activé. (si aucun TCM USB n'est configuré, bit_1 n'est pas évalué)
Réaction :	Arrêt AP
Remède :	Corriger les réglages dans le paramètre machine (PM19720) ou supprimer TCM USB de la configuration (PM12950)
Poursuite du programme :	Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

Réactions du système 10

10.1 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_ENABLE_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.

10.2 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.

10.3 Réactions du système aux alarmes SINAMICS

Réactions aux défauts

Les réactions aux défauts utilisées et leurs significations sont décrites ci-dessous :

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) • En régulation de couple : Réaction comme pour ARRET2 • Avec 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. • Si un frein à l'arrêt est présent, il est immédiatement serré. • 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. À 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 <= 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 : Un freinage par injection de courant continu est déclenché à l'apparition d'un défaut avec ce type de réaction. 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 **Important** : Lors de la modification de p0491, il faut respecter impérativement les informations de la description de ce paramètre.

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 (point 1 à 3) ou sur tous les objets entraînement (point 4) de l'une des manières suivantes : 1. Acquitter en activant un paramètre : – p3981 = 0 → 1 2. Acquitter via les entrées binecteurs : – p2103 BI : 1re acquittement des défauts – p2104 BI : 2e acquittement des défauts – p2105 BI : 3e acquittement des défauts 3. Acquitter via le signal de commande PROFIdrive drive : – STW1.7 = 0 --> 1 (front) 4. 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	BLOCAGE 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.

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 :

Manuel de listes SINAMICS S120/S150

Stop conditions

11

0 **Pas d'arrêt actif**

Réaction : none

1 **Arrêt : CN prête manque**

Réaction : stop

2 **Arrêt : GMFC prêt manque**

Réaction : stop

3 **Arrêt : ARRET D'URGENCE actif**

Réaction : stop

4 **Arrêt:alarme avec susp.prog.active**

Réaction : stop

5 **Arrêt : M0/M1 actif**

Réaction : stop

6 **Arrêt : mode bloc par bloc**

Réaction : stop

7 **Arrêt : Suspension progr. actif**

Réaction : stop

8 **Attendre : autoris. lecture manque**

Réaction : stop

9 **Attendre : déblocage avance manque**

Réaction : stop

10 **Temporisation F%1 encore %2 s**

Paramètres : %1 = Arrêt temporisé : Spécification par programme pièce
%2 = Temps restant d'arrêt temporisé

Réaction : wait

11 **Attendre : acquit.fonct.aux.manque**

Réaction : stop

12 **Attendre : déblocage axe manque %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal / broche (avant programme convers. broches)
%3 = Descripteur d'axe de canal / broche (avant programme convers. broches)
%4 = Descripteur d'axe de canal / broche (avant programme convers. broches)

Réaction : wait

13 **Attendre :arrêt précis pas atteint**

Réaction : wait

14 **Attendre l'axe de positionnement %2 %3 %4**

Réaction : wait

15 **Attendre la broche %1**

Paramètres : %1 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

16 **Attendre l'autre canal %3 %4 %5**

Paramètres : %3 = Descripteur de canal
%4 = Descripteur de canal
%5 = Descripteur de canal

Réaction : wait

17 **Attendre : correction d'avance**

Réaction : stop

18 **Bloc CN défect./ alarme utilis.**

Réaction : stop

19 **Attendre blocs CN externes**

Réaction : stop

20 **Attendre à cause instruction SYNACT**

Réaction : wait

21 **Patienter : recherche de bloc active**

Réaction : wait

22 **Attendre: déblocage broche manque %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : stop

23 **Attendre: correction avance axe = 0: %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : stop

24 **Attendre acquittement changement outil**
Réaction : wait

25 **En attente du changement de rapport %2 %3 %4**
Réaction : wait

26 **En attente de l'asservissement de position %2 %3 %4**
Réaction : wait

27 **Attendre attaque du filetage**
Réaction : wait

28 **Attendre**
Réaction : wait

29 **Attendre poinçonnage**
Réaction : wait

30 **Attendre fonctionnement sûr**
Réaction : wait

31 **Arrêt : canal prêt manque**
Réaction : stop

32 **Arrêt : oscillation active**
Réaction : wait

33 **Arrêt : permutation d'axe active %2 %3 %4**
Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal
Réaction : wait

34 **Attendre rotation container d'axes %2 %3 %4**
Paramètres : %2 = Conteneur d'axes
%3 = Conteneur d'axes
%4 = Conteneur d'axes
Réaction : wait

35 **Attendre: AXCT Axe asservi actif %2 %3 %4**
Paramètres : %2 = Conteneur d'axes
%3 = Conteneur d'axes
%4 = Conteneur d'axes
Réaction : wait

36 **Attendre: AXCT Axe pilote actif %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Conteneur d'axes
%3 = Conteneur d'axes
%4 = Conteneur d'axes

Réaction : wait

37 **Attendre : Poursuite axe AXCT %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Conteneur d'axes
%3 = Conteneur d'axes
%4 = Conteneur d'axes

Réaction : wait

38 **Attendre: AXCT Changement état axe %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Conteneur d'axes
%3 = Conteneur d'axes
%4 = Conteneur d'axes

Réaction : wait

39 **Attendre : AXCT Blocage axe/broche %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Conteneur d'axes
%3 = Conteneur d'axes
%4 = Conteneur d'axes

Réaction : wait

40 **Attendre : axe AXCT mouvement forcé activé %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Conteneur d'axes
%3 = Conteneur d'axes
%4 = Conteneur d'axes

Réaction : wait

41 **Attendre: AXCT Permutation axe act. %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Conteneur d'axes
%3 = Conteneur d'axes
%4 = Conteneur d'axes

Réaction : wait

42 **Attendre: AXCT Interpol. axes act. %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Conteneur d'axes
%3 = Conteneur d'axes
%4 = Conteneur d'axes

Réaction : wait

43 **Attendre cycle de compilation**

Réaction : wait

44 **Attendre: accès variable système %2**

Paramètres : %2 = Descripteur de la variable système avec indices

Réaction : wait

45 **Attendre: objet recherche trouvé**

Réaction : stop

46 **Attendre: retrait rapide déclench.**

Réaction : wait

47 **Attendre: AXCT: attendre arrêt broche**

Réaction : wait

48 **Attendre: adaptatio données machine %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Conteneur d'axes
%3 = Conteneur d'axes
%4 = Conteneur d'axes

Réaction : wait

49 **Attendre: permut. axes: axe est couplé %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

50 **Attendre:permut.axes:Liftfast actif %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

51 **Attendre: permut. axes: New-Config actif %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

52 **Attendre: permut.axes: AXCTSW actif %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

53 **Attendre: permut. axes: Waitp aktif %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

54 **Attendre: axe dans autre canal %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

55 **Attendre: permut. axes: axe PLC %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

56 **Attendre: permut. axes: axe oscillation %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

57 **Attendre: permut. axes: axe Jog %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

58 **Attendre: permut.axes: axe cde. ext %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

59 **Attendre: permut. axes: axes OEM %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

60 **Attendre: axe asservi couplé %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

61 **Attendre: axe asservi conjugué %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

62 **Attendre: axe esclave couplé %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

63 **Arrêt en fin de cycle M0**

Réaction : stop

64 **Arrêt en fin de cycle M0**

Réaction : stop

65 **L'axe est en butée %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

66 **Commutation maître-esclave active**

Réaction : wait

67 **Permutation axiale : axe individuel %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

68 **Arrêt : Destination atteinte après recherche**

Réaction : stop

69 **Mode synchrone : broche synchrone**

Réaction : wait

70 **Position de coupure de la br. synchrone**

Réaction : wait

71 **En attente de la libération de l'axe de transformation %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

72 **Attendre en raison d'un risque de collision**

Réaction : stop

73 **JOG : Position atteinte %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : stop

74 **Jog : Direction verrouillée %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : stop

75 **Demande freinage dépendant du contexte %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal
%7 = Priorité de freinage avec signe pour le sens de l'instruction de déplacement

Réaction : wait

76 **Attendre : G4 S%1 encore : %2 U**

Paramètres : %1 = Arrêt temporisé programmé en tours
%2 = Tours restants

Réaction : wait

77 **Blocage de l'avance axiale venant de AP %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : stop

78 **En attente du débloc. axial de l'avance**

Réaction : stop

79 **Blocage avance axiale de SYNACT %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

80 **Attendre la vitesse de rotation de la broche maître %1**

Paramètres : %1 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

81 **Attendre le changement du bloc de paramètres %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

82 **En attente d'axe avant chang. de transfo %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

83 **En attente du calcul de l'usinage**

Paramètres : %1 = Barre de progression

Réaction : wait

84 **Attendre système de mesure dans axe %2 %3 %4**

Paramètres : %2 = Descripteur d'axe de canal
%3 = Descripteur d'axe de canal
%4 = Descripteur d'axe de canal

Réaction : wait

85 **Correction limitée : %1**

Paramètres : %1 = Valeur de correction d'avance

Réaction : wait

86 **En attente de commande via MMC**

Réaction : wait

87 **Correction non débloquée %2 %3 %4**

Réaction : wait

88 **Attente des paramètres d'entraînement de %2**

Paramètres : %2 = Instruction de programme pièce "ESRR" ou "ESRS"

Réaction : wait

89 **Attente d'appareil externe %2**

Paramètres : %2 = descripteur programmé de l'appareil externe"

Réaction : wait

90 **Attente de la fin du programme dans canal %3 %4 %5**

Paramètres : %3 = Descripteur de canal
%4 = Descripteur de canal
%5 = Descripteur de canal

Réaction : wait

91 **Attente du tampon d'interpolation**

Réaction : wait

92 **Arrêt configuré CST G0->G0**

Réaction : stop

93 **Arrêt configuré CST G0->G1**

Réaction : stop

94 **Arrêt configuré CST G1->G0**

Réaction : stop

95 **Arrêt configuré CST**

Réaction : stop

96 **Arrêt configuré CST ON**

Réaction : stop

97 **Arrêt configuré CST Repère WAIT**

Réaction : stop

Annexe

A

A.1 Liste des abréviations

Abréviation	Origine de l'abréviation	Signification
AC	Adaptive Control	
ALM	Active Line Module	Module d'alimentation pour entraînements
AP	Programme utilisateur	
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 utilisateur
ASUP	Sous-programme asynchrone	
AUTO		Mode de fonctionnement "Automatic" :
AUXFU	Auxiliary Function	Fonctions auxiliaires
LIST	Liste d'instructions	
MF	Mode de fonctionnement	
GMFC	Groupe à mode de fonctionnement commun	
BERO	Détecteur de proximité inductif à oscillateur	
BI	Binector Input	
MCC	Mini-console de commande	
BICO	Binector Connector	Technique de câblage des entraînements
BIN	Binary Files	Fichiers binaires
BIOS	Basic Input Output System	
SCB	Système de coordonnées de base	
BM	Message de fonctionnement	En liaison avec les messages AP
BO	Binector Output	
OPI	Interface du tableau de commande	
CAD	Computer-Auded Design	
CAM	Computer-Aided Manufacturing	
CC	Compile Cycle	Cycles de compilation
CI	Connector Input	
CF-Card	Compact Flash-Card	
CNC	Computerized Numerical Control	Commande numérique par ordinateur
CO	Connector Output	
COM Board	Communication Board	
CP	Communication Processor	
CPU	Central Processing Unit	Unité centrale de traitement
CR	Carriage Return	
CRC	Cyclic Redundancy Check	Contrôle de redondance cyclique
CRT	Cathode Ray Tube	Tube cathodique

Abréviation	Origine de l'abréviation	Signification
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	Échange 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	
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 bit)	
E	Entrée	
E/S	Entrée/sortie	
ENC	Encoder	Codeur de valeurs réelles
EPROM	Erasable Programmable Read Only Memory	Mémoire morte programmable pouvant être effacée
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	Écran plat	
FC	Function Call	Bloc fonctionnel dans l'AP
FDD	Feed Disable	Blocage de l'avance
FdStop	Feed Stop	Arrêt avance
FEPROM	Flash-EPROM	Mémoire Flash (non volatile)
FIFO	First In - First Out	Procédure de mémorisation et d'appel des données dans une mémoire

Abréviation	Origine de l'abréviation	Signification
IPOF	Interpolateur fin	
FM	Message d'erreur	En liaison avec les alarmes AP
FM	Module de fonction	Matériel (module de périphérie)
FPU	Floating Point Unit	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 utilisateur globales
HD	Hard Disk	Disque dur
HEX	Abréviation pour nombre hexadécimal	
HiFu	Fonction auxiliaire	
IHM	Interface Homme-Machine	Interface utilisateur SINUMERIK
EBR	Entraînement de la broche principale	
HT	Handheld Terminal	Mini-console de commande
HW	Hardware	
MS	Mise en service	
IF	Déblocage impulsion du module d'entraînement	
IC (GD)	Communication implicite (données globales)	
IKA	Interpolative Compensation	Compensation avec interpolation
IM	Interface Modul	Module de couplage
INC	Increment	Déplacement en manuel incrémental
INI	Initializing Data	Données d'initialisation
IGBT	Insulated Gate Bipolar Transistor	
IPO	Interpolator	
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
LCD	Liquid Crystal Display	Affichage à cristaux liquides
LED	Light Emitting Diode	Diode électroluminescente

Abréviation	Origine de l'abréviation	Signification
LF	Line Feed	
LMS		Système de mesure de position
LSB	Least Significant Bit	Bit de poids le plus faible
LUD	Local User Data	Données utilisateur
MAC	Media Access Control	
MAIN	Main program	Programme principal (OB1, AP)
MB	Megabyte	
MCI	Motion Control Interface	
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	Main Program File	Programme principal (programme pièce CN)
MPI	Multi Point Interface	Interface multipoint
NC	Numerical Control	Commande numérique
NCK	Numerical Control Kernel	Unité centrale de la commande numérique
NCSD	NC Start Disable	Blocage Départ CN
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	Operation Panel	Tableau de commande
OPI	Operation 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	Programm Instanz	
PG	Console de programmation	
PLC	Programmable Logic Control	Automate programmable
PN	PROFINET	
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

Abréviation	Origine de l'abréviation	Signification
PZD	Données 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
RID	Read In Disable	Blocage de l'introduction via l'interface.
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	Subroutine	Sous-programme (AP)
SBT	Safe Brake Test	Essai de freinage sûr
SCC	Safety Control Channel	
SCL	Structured Control Language	Langage de programmation STEP 7 privilégié
SD	Setting-Datum	
SDB	Bloc de données système	
SDI	Safe Direction	Sens de déplacement sûr
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	
F-DI	Failsafe Digital Input : entrée TOR de sécurité	
F-DQ	Failsafe Digital Output : sortie TOR de sécurité	
STO	Safe Torque Off : suppression sûre du couple	
SIC	Safety Info Channel	
SK	Softkey	
SKP	Skip	Saut de bloc optionnel
SLM	Smart Line Module	
SLP	Safe Limited Position	Position limitée sûre
SLS	Safely Limited Speed	Vitesse limitée sûre
SM	Moteur pas à pas	
SOS	Safe Operating Stop	Arrêt de fonctionnement sûr
SS1	Safe Stop 1	Stop sûr 1 (avec chien de garde et surveillance de rampe)
SS2	Safe Stop 2	Stop sûr 2
SPF	Subprogram file	Sous-programme (CN)

Abréviation	Origine de l'abréviation	Signification
AP	Automate programmable	
SRAM	Static Random Access Memory	Bloc de mémoire statique
CRP	Correction de rayon de plaquette	
CEPV	Compensation d'erreur de pas de vis de transmission	
SSI	Serial Synchron Interface	Interface série synchrone
STO	Safe Torque Off	Suppression sûre du couple
STW	Mot de commande	
VCM	Vitesse circonférentielle de meule	
SW	Software	
SYF	System Files	Fichiers système
SYNACT	SYNACT Synchronized Action	Action synchrone
TB	Terminal Board (SINAMICS)	
TEA	Testing Data Aktive	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	Transistor–Transistor–Logik	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	Système de coordonnées 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)	

Index

A

Alarme
0, 25
1000, 25
1001, 25
1002, 26
1004, 26
1005, 26
1010, 27
1011, 27
1012, 28
1013, 28
1014, 29
1015, 29
1016, 29
1017, 30
1018, 30
1019, 31
1020, 31
10203, 104
10204, 105
10208, 105
10209, 106
10222, 106
10223, 106
10225, 106
10226, 107
10299, 107
10601, 107
10604, 107
10605, 108
10610, 108
10620, 109
10621, 109
10622, 109
10625, 110
10630, 110
10631, 110
10632, 111
10633, 111
10634, 111
10635, 112
10636, 112
10637, 112
10650, 112
10651, 113
10652, 114
10653, 114
10654, 114
10655, 114
10656, 115
10657, 115
10658, 115
10700, 116
10701, 116
10702, 116
10703, 117
10704, 117
10706, 117
10707, 117
10720, 118
10721, 118
10722, 119
10723, 119
10730, 120
10731, 121
10732, 121
10733, 122
10735, 122
10736, 123
10740, 124
10741, 124
10742, 124
10743, 125
10744, 125
10745, 125
10746, 125
10747, 126
10748, 126
10750, 126
10751, 127
10752, 127
10753, 128
10754, 128
10755, 129
10756, 129
10757, 130
10758, 130
10759, 130
10760, 131
10761, 131
10762, 131
10763, 132
10764, 132
10770, 132
10776, 133

10777, 133
10778, 133
10780, 134
10781, 134
10782, 134
10784, 135
10785, 135
10790, 135
10791, 136
10792, 136
10793, 136
10794, 136
10795, 137
10805, 137
10810, 137
10820, 138
10860, 138
10861, 139
10862, 139
10865, 139
10866, 140
10870, 140
10880, 140
10881, 141
10882, 141
10883, 141
10890, 142
10891, 142
10900, 142
10910, 143
10911, 143
10913, 143
10914, 144
10915, 144
10916, 144
10917, 145
10930, 145
10931, 145
10932, 146
10933, 146
10934, 146
10950, 146
10959, 147
10960, 147
10961, 147
10963, 148
10964, 148
10990, 148
1160, 31
12000, 148
12010, 149
12020, 149
120200, 625
12030, 149
12040, 150
120400, 625
120401, 625
120402, 625
120403, 626
120404, 626
120405, 626
120406, 627
120407, 627
120408, 627
120409, 627
12050, 150
12060, 151
12070, 151
12080, 151
12090, 152
12100, 152
12110, 152
12120, 153
12140, 153
12150, 153
12160, 154
12161, 154
12162, 155
12163, 157
12164, 157
12170, 157
12180, 158
12185, 158
12190, 158
12200, 159
12205, 159
12210, 159
12220, 160
12230, 160
12240, 160
12250, 161
12260, 161
12261, 161
12270, 162
12280, 162
12290, 163
12300, 163
12310, 164
12320, 164
12330, 164
12340, 165
12350, 165
12360, 166
12370, 166

12380, 166
12390, 167
12400, 167
12410, 168
12420, 168
12430, 169
12440, 169
12450, 169
12460, 169
12470, 170
12475, 170
12480, 171
12481, 171
12490, 171
12495, 172
12500, 172
12510, 173
12520, 173
12530, 174
12540, 174
12550, 174
12551, 175
12552, 175
12553, 175
12554, 176
12555, 176
12556, 176
12560, 177
12571, 177
12572, 177
12573, 178
12580, 178
12581, 178
12582, 179
12583, 179
12584, 179
12585, 180
12586, 180
12587, 181
12588, 181
12589, 181
12590, 182
12600, 182
12610, 182
12620, 182
12630, 183
12640, 183
12641, 183
12650, 184
12660, 184
12661, 184
12700, 185
12701, 185
12710, 185
12712, 185
12720, 186
12722, 186
12724, 186
12726, 186
12728, 187
12730, 187
12740, 187
12750, 188
12755, 188
12780, 188
14000, 188
14001, 189
14004, 189
14005, 190
14006, 190
14007, 190
14009, 191
14010, 191
14011, 191
14012, 192
14013, 193
14014, 193
14015, 193
14016, 193
14017, 194
14018, 194
14019, 195
14020, 195
14021, 195
14022, 196
14024, 196
14025, 196
14026, 196
14027, 197
14028, 197
14030, 197
14034, 197
14035, 198
14036, 198
14037, 198
14038, 198
14039, 199
14040, 199
14045, 200
14048, 200
14050, 200
14051, 200
14055, 201
14060, 201

14065, 201
14066, 202
14070, 203
14080, 203
14082, 204
14085, 204
14088, 204
14089, 204
14091, 205
14092, 205
14093, 206
14094, 206
14095, 207
14096, 207
14097, 208
14098, 208
14099, 208
14102, 209
14103, 209
14109, 210
14130, 210
14140, 210
14144, 210
14146, 211
14149, 211
14150, 213
14151, 213
14152, 213
14153, 214
14154, 214
14155, 214
14156, 215
14157, 215
14159, 215
14160, 216
14161, 216
14162, 216
14163, 217
14165, 217
14166, 218
14170, 218
14180, 218
14185, 219
14196, 219
14197, 220
14199, 220
14200, 220
14210, 220
14250, 221
14260, 221
14270, 222
14280, 222
14290, 222
14300, 222
14320, 223
14400, 223
14401, 224
14402, 225
14404, 225
14406, 226
14407, 227
14408, 227
14409, 228
14410, 228
14411, 228
14412, 228
14413, 229
14414, 229
14415, 229
14420, 230
14430, 230
14432, 230
14434, 230
14500, 231
14510, 231
14520, 231
14530, 232
14540, 232
14541, 232
14542, 233
14543, 233
14544, 233
14545, 234
14546, 234
14547, 234
14548, 235
14549, 235
14550, 235
14551, 236
14600, 236
14601, 237
14602, 237
14603, 237
14615, 237
14620, 238
14621, 238
14622, 239
14623, 239
14624, 239
14625, 239
14650, 239
14660, 240
14700, 240
14701, 241

14710, 241
14711, 242
14712, 243
14750, 243
14751, 244
14752, 244
14753, 244
14754, 245
14756, 245
14757, 245
14758, 245
14760, 246
14761, 246
14762, 246
14769, 247
14770, 247
14780, 248
14781, 248
14782, 248
14783, 249
14784, 249
14785, 249
14790, 250
14800, 250
14810, 250
14811, 250
14812, 251
14815, 251
14820, 251
14821, 252
14822, 252
14823, 253
14824, 253
14840, 254
14850, 254
14860, 254
14861, 255
14862, 255
14863, 255
14900, 255
14910, 256
14920, 256
15000, 256
150000, 628
150001, 628
150002, 628
150003, 628
150004, 628
150005, 629
150006, 629
15010, 257
150100, 629
15020, 257
150201, 629
150202, 629
150204, 630
150205, 630
150206, 630
150207, 630
15021, 257
15025, 257
15030, 258
150300, 631
150301, 631
150400, 631
150401, 631
150402, 631
150403, 632
150404, 632
150405, 632
150406, 632
150407, 632
150408, 632
150410, 633
150411, 633
150412, 633
150413, 633
150414, 633
150420, 634
150421, 634
150422, 634
150423, 634
150424, 634
150425, 634
15100, 258
15110, 259
15120, 259
15122, 260
15150, 260
15160, 261
15165, 261
15166, 261
15170, 262
15171, 262
15172, 262
15173, 263
15175, 263
15176, 263
15177, 263
15180, 264
15182, 264
15185, 264
15186, 265
15187, 265

15188, 265
15190, 266
15300, 266
15320, 266
15330, 266
15340, 267
15350, 267
15370, 267
15380, 267
15390, 268
15395, 268
15400, 268
15410, 268
15420, 269
15450, 269
15460, 269
15500, 270
15700, 270
15701, 270
15800, 270
15810, 271
15900, 271
15950, 271
15960, 272
16000, 272
16005, 272
16010, 272
16015, 273
16016, 273
16017, 273
16020, 274
16025, 275
16100, 275
16105, 276
16111, 276
16112, 276
16120, 277
16130, 277
16140, 277
16150, 277
16200, 278
16300, 278
16400, 278
16410, 278
16420, 279
16430, 279
16440, 279
16500, 280
16510, 280
16600, 280
16605, 281
16670, 281
16671, 281
16672, 282
16673, 282
16674, 282
16675, 283
16676, 283
16677, 284
16678, 284
16679, 284
16680, 285
16681, 285
16682, 285
16684, 285
16685, 286
16686, 286
16687, 286
16690, 287
16692, 287
16694, 287
16695, 287
16696, 288
16697, 288
16698, 288
16699, 289
16700, 289
16701, 289
16715, 290
16720, 290
16730, 290
16735, 290
16736, 291
16740, 291
16746, 292
16747, 292
16748, 292
16750, 293
16751, 293
16757, 293
16758, 294
16760, 294
16761, 294
16762, 294
16763, 295
16765, 295
16766, 295
16767, 296
16769, 296
16770, 296
16771, 296
16772, 297
16773, 297
16774, 297

16775, 298
16778, 298
16779, 298
16780, 299
16781, 299
16782, 299
16783, 299
16785, 300
16787, 300
16788, 300
16790, 301
16791, 301
16792, 301
16793, 301
16794, 302
16795, 302
16796, 302
16797, 302
16800, 303
16810, 303
16820, 303
16830, 304
16904, 304
16905, 304
16906, 304
16907, 305
16908, 305
16909, 305
16911, 305
16912, 305
16913, 306
16914, 306
16915, 306
16916, 306
16918, 307
16919, 307
16920, 307
16921, 307
16922, 307
16923, 308
16924, 308
16925, 308
16926, 309
16927, 309
16928, 309
16930, 310
16931, 310
16932, 310
16933, 311
16934, 311
16935, 311
16936, 312
16937, 312
16938, 312
16939, 312
16940, 313
16941, 313
16942, 313
16943, 313
16944, 314
16945, 314
16946, 315
16947, 315
16948, 315
16949, 315
16950, 316
16951, 316
16952, 317
16953, 317
16954, 317
16955, 318
16956, 318
16957, 318
16959, 319
16960, 319
16961, 319
16962, 319
16963, 319
16964, 320
16966, 320
16967, 320
16968, 320
17001, 321
17010, 322
17018, 323
17020, 323
17030, 323
17035, 324
17040, 324
17050, 324
17052, 325
17055, 325
17060, 326
17070, 326
17071, 326
17080, 326
17090, 327
17095, 327
17100, 327
17110, 328
17120, 328
17130, 328
17140, 328
17150, 329

17160, 329
17170, 329
17180, 330
17181, 330
17182, 331
17183, 331
17184, 331
17188, 331
17189, 332
17190, 332
17191, 333
17192, 333
17193, 334
17194, 334
17195, 334
17200, 335
17202, 335
17210, 336
17212, 336
17214, 336
17215, 337
17216, 337
17218, 337
17220, 337
17224, 338
17230, 338
17240, 338
17241, 339
17250, 339
17255, 339
17260, 339
17261, 340
17262, 340
17270, 341
17500, 342
17501, 342
17502, 342
17503, 343
17505, 343
17510, 343
17600, 344
17601, 344
17602, 345
17603, 345
17604, 345
17610, 346
17620, 346
17630, 346
17640, 346
17650, 347
17800, 347
17810, 347
17811, 347
17812, 348
17813, 348
17814, 348
17815, 349
17821, 349
17822, 349
17823, 349
17825, 350
17830, 350
17831, 350
17833, 351
17900, 351
18000, 351
18001, 352
18002, 353
18003, 354
18004, 354
18005, 355
18006, 355
18100, 355
18101, 356
18102, 356
18205, 356
18300, 356
18310, 357
18311, 357
18312, 357
18313, 357
18314, 358
2000, 32
20000, 358
20001, 358
20002, 359
20003, 359
20004, 360
20005, 360
20006, 361
20007, 361
20008, 361
2001, 32
20050, 362
20051, 362
20052, 362
20053, 362
20054, 363
20055, 363
20056, 363
20057, 364
20058, 364
20059, 364
20060, 365

20062, 365
20064, 365
20065, 365
20070, 366
20071, 366
20072, 366
20073, 367
20075, 367
20076, 367
20077, 367
20078, 368
20079, 368
20080, 368
20082, 369
20083, 369
20085, 369
20090, 370
20091, 370
20092, 370
20093, 371
20094, 371
20095, 372
20096, 372
20097, 372
201000, 637
201001, 637
201002, 638
201003, 638
201004, 638
201005, 638
201006, 639
201007, 640
201009, 640
201010, 640
201011, 641
201012, 641
201013, 642
201014, 642
201015, 642
201016, 642
201017, 643
201020, 643
201023, 644
201030, 644
201031, 644
201032, 645
201033, 645
201034, 645
201035, 645
201036, 646
201038, 646
201039, 647
201040, 648
201041, 648
201042, 649
201043, 651
201044, 652
201045, 653
201049, 653
201050, 653
201054, 653
201055, 654
201056, 654
201057, 655
201058, 655
201059, 655
201060, 656
201061, 656
201063, 656
201064, 656
201068, 657
201069, 657
201070, 657
201072, 658
201073, 658
201082, 658
201097, 660
201099, 660
201100, 660
201105, 661
201106, 661
201107, 661
201110, 661
201111, 662
201112, 662
201120, 662
201122, 663
201123, 663
201150, 663
201151, 664
201152, 664
20120, 373
201200, 665
201205, 665
20121, 373
20122, 373
201221, 665
201222, 666
201223, 666
201224, 668
20123, 373
20124, 374
20125, 374
201250, 668

201251, 668
201255, 669
201256, 669
201260, 669
201275, 669
201276, 670
20130, 374
201302, 670
201303, 670
201304, 671
201305, 671
201306, 672
201314, 672
201317, 673
201318, 673
201319, 673
201320, 673
201321, 674
201322, 674
201323, 674
201324, 675
201325, 675
201330, 675
201331, 678
201340, 678
201341, 679
201354, 680
201355, 680
201356, 681
201357, 681
201358, 682
201359, 682
201360, 683
201361, 684
201362, 684
201375, 685
20138, 375
201380, 686
201381, 687, 688
201382, 688
201383, 689
201384, 690
201385, 690
201386, 691
201389, 691
20139, 375
20140, 375
20141, 376
201416, 692
201420, 692
201425, 693
201428, 694
20143, 376
20144, 376
20145, 377
201451, 695
20146, 377
20147, 377
20148, 378
201481, 695, 696
201482, 697
201483, 697
201484, 698
201485, 699
201486, 699
201487, 700
201489, 700
20149, 378
20150, 378
201507, 701
201508, 701
201510, 702
201511, 702
201512, 702
201513, 703
201514, 703
201515, 703
201590, 704
20160, 379
201600, 704
201611, 705, 709
201612, 713
201620, 714
201621, 714
201625, 715
201630, 715
201631, 716
201632, 717
201640, 718
201641, 719, 720
201649, 721
201650, 721, 723
201651, 725
201652, 726, 728
201653, 732
201654, 732
201655, 733
201656, 733
201657, 734
201658, 734
201659, 735, 738, 739
201660, 740
201663, 740
201664, 741

201665, 741
201669, 742
201670, 742
201671, 744
201672, 744
201673, 745
201674, 745
201675, 746
201679, 747
201680, 747
201681, 747, 751
201682, 755, 756
201683, 758
201684, 759
201685, 759
201686, 759
201687, 760
201688, 760
201689, 761
201690, 761
201691, 762
201692, 762
201693, 763
201694, 763
201695, 763
201696, 764
201697, 764
201698, 765
201699, 765
20170, 379
201700, 766
201701, 767
201706, 767, 768
201707, 768
201708, 768
201709, 769
201710, 769
201711, 770, 778
201712, 787
201714, 789
201715, 789
201716, 790
201717, 790
201730, 791
201745, 791
201750, 792
201751, 792
201752, 792
201780, 793
201781, 793
201782, 794
201783, 794
201784, 795
201785, 795
201786, 796
201787, 796
201788, 797
201789, 797
201794, 797
201795, 798
201796, 798
201797, 799
201798, 799
201799, 800
201800, 800
201839, 801
201840, 801
201900, 801
201902, 803
201903, 804
201910, 804
201911, 805
201912, 805
201913, 805
201914, 806
201915, 806
201920, 806
201921, 807
201930, 807
201931, 807
201932, 808
201940, 808
201941, 808
201943, 809
201944, 809
201945, 809
201946, 810
201950, 810
201951, 810
201952, 811
201953, 811
201954, 811
201955, 812
201970, 812
201971, 812
201977, 812
201978, 813
201979, 813
201980, 813
201981, 813
201982, 814
201983, 814
201989, 814
201990, 814

20200, 379
202000, 815
202005, 815
202006, 815
202007, 816
202008, 816
202009, 816
20201, 379
202010, 817
202011, 817
202015, 817
202016, 818
202020, 818
202025, 818
202026, 819
20203, 380
202030, 819
20204, 380
202040, 819
202041, 820
202047, 820
20205, 380
202050, 821
202051, 821
202055, 821
202056, 821
202057, 822
202058, 822
202059, 822
202060, 822
202061, 823
202062, 823
202063, 823
202070, 823
202075, 824
202080, 824
202085, 824
202095, 824
202096, 825
202097, 825
202098, 826
202099, 826
202100, 826
202150, 827
202151, 827
202152, 828
202153, 828
203000, 828
203001, 829
20302, 381
20304, 381
20306, 381
20308, 381
20310, 381
203500, 829
203501, 829
203505, 830
203506, 831
203507, 831
203510, 832, 833
203550, 833
203590, 834
205000, 834
205001, 834
205002, 835
205003, 835
205004, 835
205005, 835
205006, 836
205007, 836
205050, 836
205051, 836
205052, 837
205053, 837
205054, 837
205055, 838
205056, 838
205057, 838
205058, 839
205059, 839
205060, 839
205061, 839
205064, 840
205066, 840
205118, 840
205119, 841
206000, 842
206010, 843
206050, 843
206052, 844
206080, 844
206100, 844
206105, 845
206200, 845
206205, 846
206206, 847
206207, 848
206208, 848
206210, 848
206211, 849
206215, 849
206250, 850
206255, 850
206260, 851

206261, 851
206262, 852
206300, 852
206301, 852
206310, 853
206311, 853
206320, 854
206321, 854
206350, 854
206351, 855
206400, 855
206401, 856
206500, 856
206502, 857
206503, 857
206504, 858
206505, 858
206601, 858
206602, 858
206700, 859
206800, 859
206810, 860
206849, 860
206850, 860
206851, 861
206855, 861
206860, 861
206900, 862
206901, 862
206904, 862
206905, 863
206906, 863
206907, 863
206908, 864
206909, 864
207011, 864
207012, 865
207013, 866
207014, 866
207015, 867
207016, 867
207017, 868
207018, 868
207080, 869
207082, 869
207083, 870
207084, 870
207085, 870
207086, 871
207087, 871
207088, 872
207089, 872
207090, 872
207091, 873
207092, 873
207093, 873
207094, 874
207095, 874
207097, 875
207098, 875
207100, 876
207110, 876
207140, 876
207200, 876
207220, 877
207300, 877
207320, 878
207321, 878
207329, 878
207334, 879
207350, 879
207351, 880
207354, 880
207355, 881
207356, 882
207400, 882
207402, 883
207403, 883
207404, 883
207405, 884
207410, 884
207411, 884
207412, 885
207413, 886
207414, 886
207415, 887
207419, 887
207420, 888
207421, 889
207422, 889
207429, 890
207430, 890
207431, 890
207432, 890
207433, 891
207434, 892
207435, 892
207439, 892
207448, 893
207449, 894
207500, 894
207501, 894
207502, 895
207504, 895

207509, 895
207510, 896
207511, 896
207512, 897
207514, 897
207515, 898
207516, 899
207517, 899
207518, 899
207519, 900
207520, 900
207530, 900
207531, 901
207532, 901
207541, 902
207550, 902
207551, 903
207552, 903
207553, 904
207555, 904
207556, 905
207560, 906
207561, 906
207562, 906
207563, 907
207565, 907
207566, 908
207567, 908
207569, 908
207570, 909
207575, 909
207576, 909
207580, 910
207750, 910
207751, 910
207752, 911
207753, 911
207754, 911
207755, 912
207756, 912
207800, 913
207801, 913
207802, 913
207805, 914
207808, 914
207810, 915
207815, 915
207820, 916
207840, 916
207841, 917
207850, 917
207851, 917
207852, 918
207860, 918
207861, 918
207862, 919
207890, 919
207900, 919
207901, 920
207902, 920
207903, 921
207904, 922
207905, 922
207906, 922
207907, 924
207908, 924
207909, 924
207910, 925
207913, 925
207914, 925
207918, 926
207927, 926
207928, 926
207930, 927
207931, 928
207932, 928
207934, 928
207935, 929
207950, 930
207955, 930
207956, 931
207960, 931
207961, 932
207963, 932
207965, 933
207966, 933
207971, 934
207979, 934
207980, 934
207990, 935, 936
207991, 940
207993, 940
207995, 941
207996, 944
207998, 945
207999, 945
208000, 945
208010, 946
208500, 946
208501, 946
208502, 946
208504, 947
208510, 947
208511, 947

208520, 948
208526, 948
208530, 949
208531, 949
208550, 949
208560, 950
208561, 950
208562, 950
208563, 951
208564, 951
208565, 951
208700, 952
208701, 952
208702, 953
208703, 953
208751, 953
208752, 954
208753, 954
208754, 954
208755, 955
208756, 955
208757, 955
208758, 955
208759, 956
208760, 956
208800, 957
209000, 957
2110, 33
2130, 33
213000, 957
213001, 958
213009, 958
213010, 959
213020, 959
213021, 959
213030, 959
213031, 960
213032, 960
213033, 960
213100, 960
213101, 961
213102, 961
2140, 33
21550, 382
21600, 382
21610, 382
21611, 383
21612, 383
21614, 384
21616, 384
21617, 384
21618, 384
21619, 385
21620, 385
21621, 386
21650, 386
21660, 386
21675, 387
21700, 387
21701, 387
21702, 388
21703, 388
21740, 389
21760, 389
21800, 389
21900, 390
22000, 390
22001, 391
22002, 391
22005, 392
22006, 393
22010, 393
22011, 393
22012, 394
22013, 394
22014, 394
22015, 394
22016, 395
22018, 395
22019, 395
22020, 396
22022, 396
22024, 396
22025, 397
22026, 397
22030, 397
22033, 398
22035, 398
22036, 399
22037, 399
22038, 399
22040, 400
22050, 400
22051, 400
22052, 401
22053, 401
22055, 401
22057, 402
22058, 402
22062, 402
22064, 402
22065, 403
22066, 403
22067, 404

22068, 404
22069, 404
22070, 405
22071, 405
22100, 406
22200, 406
22250, 407
22270, 407
22271, 407
22272, 408
22275, 408
22280, 408
22282, 408
22290, 409
22291, 409
22292, 410
22295, 410
22296, 411
22297, 412
22320, 412
22321, 412
22322, 413
22324, 413
22326, 413
22400, 413
230001, 962
230002, 963
230003, 963
230004, 964
230005, 964
230006, 965
230008, 965
230010, 965
230011, 966
230012, 966
230013, 967
230015, 967
230016, 968
230017, 968
230020, 969
230021, 970
230022, 971
230024, 972
230025, 972
230027, 972
230030, 974
230031, 974
230032, 975
230033, 975
230034, 976
230035, 976
230036, 977
230037, 977
230038, 978
230039, 978
230040, 978
230041, 979
230042, 979
230043, 980
230044, 981
230045, 981
230046, 982
230047, 982
230048, 983
230049, 983
230050, 983
230051, 984
230052, 984
230053, 984
230054, 985
230055, 985
230057, 985
230058, 985
230059, 986
230060, 986
230061, 987
230066, 987
230067, 987
230068, 988
230070, 988
230071, 988
230072, 989
230073, 989
230074, 989
230075, 990
230076, 990
230077, 990
230078, 991
230079, 991
230080, 991
230081, 992
230082, 993
230083, 993
230086, 994
230087, 994
230105, 994
230314, 994
230315, 995
230502, 995
230600, 995, 996
230611, 996, 998
230620, 1001
230621, 1001
230625, 1001

230630, 1002
230631, 1004
230632, 1004
230640, 1005
230649, 1006
230650, 1006
230651, 1008
230652, 1008
230655, 1008
230656, 1009
230657, 1010
230659, 1010, 1011
230664, 1012
230665, 1012
230666, 1013
230672, 1013
230674, 1013
230680, 1014
230681, 1014, 1016
230682, 1020
230683, 1021
230684, 1022
230685, 1022
230686, 1023
230688, 1023
230692, 1024
230693, 1024
230700, 1024
230701, 1025
230706, 1026
230707, 1026
230708, 1027
230709, 1027
230710, 1028
230711, 1028, 1033
230712, 1037
230714, 1037
230715, 1038
230716, 1038
230717, 1039
230730, 1039
230788, 1040
230797, 1040
230798, 1041
230799, 1041
230800, 1041
230801, 1041
230802, 1042
230804, 1042
230805, 1042
230809, 1043
230810, 1043
230820, 1043
230835, 1044
230836, 1045
230837, 1045
230845, 1045
230850, 1046
230851, 1046
230853, 1046
230860, 1047
230875, 1048
230885, 1048
230886, 1049
230887, 1049
230895, 1049
230896, 1050
230899, 1050
230903, 1051
230907, 1051
230919, 1051
230920, 1051
230930, 1052
230950, 1052
230999, 1052
231100, 1053
231101, 1053
231103, 1054
231110, 1054
231111, 1056
231112, 1057
231115, 1057
231116, 1057
231117, 1058
231118, 1059
231120, 1059
231121, 1060
231122, 1060
231123, 1061
231125, 1061
231126, 1062
231129, 1062
231130, 1063
231131, 1064
231135, 1064
231136, 1065
231137, 1066
231138, 1069
231142, 1071
231150, 1071
231151, 1071
231152, 1072
231153, 1072
231160, 1072

231161, 1073
231163, 1073
231400, 1073
231401, 1074
231405, 1074
231407, 1074
231410, 1075
231411, 1075
231412, 1076
231414, 1076
231415, 1077
231418, 1078
231419, 1078
231421, 1078
231422, 1079
231429, 1079
231431, 1080
231432, 1080
231442, 1081
231443, 1081
231460, 1081
231461, 1082
231462, 1082
231463, 1082
231470, 1083
231500, 1083
231501, 1083
231502, 1084
231503, 1084
231700, 1084
231800, 1085
231801, 1085
231802, 1085
231804, 1086
231805, 1086
231806, 1087
231811, 1087
231812, 1088
231813, 1089
231820, 1089
231835, 1090
231836, 1090
231837, 1090
231845, 1091
231850, 1091
231851, 1092
231860, 1092
231875, 1093
231885, 1094
231886, 1094
231887, 1095
231895, 1095
231896, 1096
231899, 1096
231902, 1096
231903, 1097
231905, 1097
231912, 1098
231915, 1099
231916, 1099
231920, 1100
231930, 1100
231940, 1101
231950, 1101
231999, 1101
232100, 1102
232101, 1102
232103, 1103
232110, 1103
232111, 1105
232112, 1105
232115, 1106
232116, 1106
232117, 1107
232118, 1107
232120, 1108
232121, 1109
232122, 1109
232123, 1109
232125, 1109
232126, 1110
232129, 1111
232130, 1111
232131, 1112
232135, 1112
232136, 1113
232137, 1114
232138, 1117
232142, 1119
232150, 1119
232151, 1119
232152, 1119
232153, 1120
232160, 1120
232161, 1120
232163, 1121
232400, 1121
232401, 1122
232405, 1122
232407, 1122
232410, 1123
232411, 1123
232412, 1124
232414, 1124

232415, 1125
232418, 1125
232419, 1126
232421, 1126
232422, 1127
232429, 1127
232431, 1128
232432, 1128
232442, 1128
232443, 1129
232460, 1129
232461, 1129
232462, 1130
232463, 1130
232470, 1130
232500, 1131
232501, 1131
232502, 1131
232503, 1132
232700, 1132
232800, 1132
232801, 1132
232802, 1133
232804, 1133
232805, 1134
232806, 1134
232811, 1135
232812, 1135
232813, 1135
232820, 1136
232835, 1136
232836, 1137
232837, 1137
232845, 1138
232850, 1138
232851, 1139
232860, 1139
232875, 1140
232885, 1141
232886, 1141
232887, 1142
232895, 1142
232896, 1143
232899, 1143
232902, 1143
232903, 1144
232905, 1144
232912, 1145
232915, 1146
232916, 1146
232920, 1147
232930, 1147
232940, 1148
232950, 1148
232999, 1148
233100, 1149
233101, 1149
233103, 1150
233110, 1150
233111, 1152
233112, 1152
233115, 1153
233116, 1153
233117, 1154
233118, 1154
233120, 1155
233121, 1156
233122, 1156
233123, 1156
233125, 1156
233126, 1157
233129, 1158
233130, 1158
233131, 1159
233135, 1159
233136, 1160
233137, 1161
233138, 1164
233142, 1166
233150, 1166
233151, 1166
233152, 1166
233153, 1167
233160, 1167
233161, 1167
233163, 1168
233400, 1168
233401, 1169
233405, 1169
233407, 1169
233410, 1170
233411, 1170
233412, 1171
233414, 1171
233415, 1172
233418, 1172
233419, 1173
233421, 1173
233422, 1174
233429, 1174
233431, 1175
233432, 1175
233442, 1175
233443, 1176

233460, 1176
233461, 1176
233462, 1177
233463, 1177
233470, 1177
233500, 1178
233501, 1178
233502, 1178
233503, 1179
233700, 1179
233800, 1179
233801, 1179
233802, 1180
233804, 1180
233805, 1181
233806, 1181
233811, 1182
233812, 1182
233813, 1182
233820, 1183
233835, 1183
233836, 1184
233837, 1184
233845, 1185
233850, 1185
233851, 1186
233860, 1186
233875, 1187
233885, 1188
233886, 1188
233887, 1189
233895, 1189
233896, 1190
233899, 1190
233902, 1190
233903, 1191
233905, 1191
233912, 1192
233915, 1193
233916, 1193
233920, 1194
233930, 1194
233940, 1195
233950, 1195
233999, 1195
234207, 1196
234211, 1196
234800, 1197
234801, 1197
234802, 1197
234803, 1197
234804, 1197
234805, 1198
234806, 1198
234807, 1198
234820, 1198
234835, 1199
234836, 1200
234837, 1200
234845, 1200
234850, 1201
234851, 1201
234860, 1201
234875, 1202
234885, 1203
234886, 1203
234887, 1204
234895, 1204
234896, 1205
234899, 1205
234903, 1205
234904, 1206
234905, 1206
234920, 1206
234950, 1206
234999, 1207
235000, 1207
235001, 1207
235002, 1208
235003, 1208
235004, 1209
235005, 1210
235006, 1210
235009, 1211
235011, 1211
235012, 1211
235013, 1211
235014, 1214
235015, 1214
235016, 1215
235040, 1216
235043, 1216
235051, 1217
235052, 1219
235053, 1219
235054, 1220
235075, 1220
235080, 1220
235081, 1221
235150, 1221
235151, 1221
235152, 1223
235200, 1224
235207, 1224

235208, 1225
235209, 1225
235210, 1226
235211, 1226
235212, 1227
235213, 1227
235214, 1228
235220, 1228
235221, 1229
235222, 1229
235223, 1229
235224, 1230
235225, 1230
235226, 1230
235227, 1231
235228, 1231
235229, 1232
235230, 1232
235231, 1232
235232, 1233
235233, 1233
235400, 1234
235401, 1234
235402, 1235
235403, 1235
235404, 1236
235405, 1237
235406, 1237
235407, 1238
235410, 1238
235411, 1239
235412, 1239
235413, 1239
235414, 1240
235415, 1240
235416, 1240
235417, 1241
235800, 1241
235801, 1241
235802, 1242
235803, 1242
235804, 1242
235805, 1242
235807, 1243
235820, 1243
235835, 1244
235836, 1244
235837, 1244
235845, 1245
235850, 1245
235851, 1246
235860, 1246
235875, 1247
235885, 1248
235886, 1248
235887, 1249
235895, 1249
235896, 1250
235899, 1250
235903, 1250
235904, 1251
235905, 1251
235906, 1251
235907, 1251
235910, 1252
235911, 1252
235920, 1252
235921, 1253
235922, 1253
235923, 1253
235924, 1253
235925, 1254
235926, 1254
235927, 1254
235928, 1255
235929, 1255
235930, 1255
235931, 1256
235950, 1256
235999, 1256
236207, 1257
236211, 1257
236214, 1257
236216, 1257
236217, 1258
236800, 1258
236801, 1258
236802, 1259
236804, 1259
236805, 1259
236820, 1259
236835, 1260
236836, 1261
236837, 1261
236845, 1261
236851, 1262
236860, 1262
236875, 1263
236885, 1264
236886, 1264
236887, 1265
236895, 1265
236896, 1266
236899, 1266

236950, 1266
236999, 1267
237001, 1267
237002, 1267
237003, 1268
237004, 1268
237005, 1268
237012, 1269
237013, 1269
237024, 1269
237025, 1270
237034, 1270
237036, 1271
237040, 1271
237041, 1272
237043, 1272
237044, 1272
237045, 1272
237049, 1273
237050, 1273
237052, 1273
237056, 1274
237310, 1274
237311, 1274
237312, 1275
237313, 1275
237502, 1275
237800, 1276
237801, 1276
237802, 1276
237804, 1277
237805, 1277
237820, 1277
237835, 1278
237836, 1279
237837, 1279
237845, 1280
237850, 1280
237851, 1280
237860, 1281
237875, 1282
237885, 1282
237886, 1283
237887, 1283
237895, 1284
237896, 1284
237899, 1284
237903, 1285
237950, 1285
237999, 1285
240000, 1286
240001, 1286
240002, 1286
240003, 1287
240004, 1287
240005, 1287
240100, 1287
240101, 1287
240102, 1288
240103, 1288
240104, 1288
240105, 1288
240799, 1289
240801, 1289
240820, 1289
240825, 1290
240835, 1290
240836, 1291
240837, 1291
240845, 1292
240851, 1292
240860, 1293
240875, 1293
240885, 1294
240886, 1294
240887, 1295
240895, 1295
249150, 1296
249151, 1296
249152, 1296
249153, 1297
249154, 1297
249155, 1297
249156, 1297
249170, 1298
249171, 1298
249172, 1298
249173, 1298
249920, 1299
249921, 1299
249922, 1299
249923, 1299
249924, 1299
249926, 1300
249927, 1300
249933, 1300
249934, 1300
249935, 1301
249936, 1301
249937, 1301
249938, 1301
249939, 1302
249940, 1302
249941, 1302

249942, 1302
249998, 1303
25000, 414
250002, 1303
250003, 1303
250004, 1304
250005, 1304
250006, 1304
250007, 1305
250008, 1305
25001, 414
250011, 1305
25010, 415
25011, 415
25020, 415
25021, 416
25022, 416
25030, 417
25031, 417
25040, 417
25042, 418
25050, 418
25060, 419
25070, 419
25080, 420
25100, 420
25105, 421
25110, 421
25200, 421
25201, 422
25202, 422
25220, 423
26000, 423
26001, 423
26002, 424
26003, 425
26004, 425
26005, 425
26006, 426
26007, 427
26008, 427
26009, 427
26010, 427
26011, 427
26012, 428
26014, 428
26015, 428
26016, 429
26017, 429
26018, 429
26019, 430
26020, 430
26022, 431
26024, 431
26025, 431
26026, 431
26027, 432
26028, 432
26029, 433
26030, 433
26031, 433
26032, 434
26040, 434
26050, 434
26051, 435
26052, 435
26053, 435
26054, 436
26070, 436
26072, 436
26074, 436
26075, 437
26076, 437
26077, 437
26078, 438
26080, 438
26081, 438
26082, 438
26100, 439
26101, 439
26102, 439
26105, 440
26106, 440
26110, 441
26120, 441
26121, 441
26122, 441
26126, 442
26201, 442
26202, 442
26204, 443
26208, 443
26210, 443
26211, 444
26216, 444
26218, 444
26220, 444
26237, 445
26260, 445
26261, 445
26265, 446
26278, 446
26280, 446
26281, 447

26285, 447
26286, 447
26300, 448
26302, 448
26303, 448
26350, 448
26351, 448
26352, 449
26353, 449
26354, 449
26355, 449
26370, 449
26371, 450
26372, 450
26373, 450
26374, 450
26375, 451
26376, 451
26380, 451
27008, 451
27033, 452
27811, 454
27812, 455
27813, 455
27830, 455
27900, 456
27910, 456
2900, 34
29033, 456
3000, 34
3001, 34
300402, 1307
300406, 1307
300410, 1307
300412, 1308
300423, 1309
380001, 1309
380003, 1310
380005, 1311
380020, 1312
380022, 1312
380040, 1312
380050, 1313
380051, 1314
380070, 1314
380071, 1315
380072, 1315
380075, 1315
380076, 1316
380077, 1316
380500, 1316
380501, 1317
380502, 1317
380503, 1317
4000, 34
400000, 1319
400001, 1319
400002, 1319
400003, 1319
400004, 1320
400005, 1320
400006, 1320
400007, 1320
400008, 1320
400009, 1321
400010, 1321
400011, 1321
400012, 1321
400013, 1321
400014, 1322
400015, 1322
400017, 1322
400018, 1322
400019, 1322
400020, 1323
400021, 1323
400022, 1323
400023, 1323
400024, 1323
400025, 1323
400026, 1324
400027, 1324
400028, 1324
400029, 1324
400030, 1324
400031, 1324
400032, 1325
400033, 1325
400034, 1325
400035, 1325
400036, 1326
400037, 1326
4001, 35
4002, 35
4003, 36
4004, 37
4005, 37
4006, 37
4009, 38
4010, 38
4011, 39
4012, 39
4020, 39
4021, 40

4030, 40
4032, 40
4040, 41
4045, 41
4050, 42
4058, 42
4059, 42
4060, 43
4062, 43
4065, 43
4070, 44
4071, 44
4075, 44
4076, 44
4077, 45
4080, 45
4082, 46
4087, 46
4088, 46
4090, 47
4099, 47
4115, 47
4150, 47
4152, 48
4170, 48
4182, 48
4183, 49
4184, 49
4185, 49
4200, 50
4210, 50
4215, 51
4220, 51
4225, 51
4230, 51
4240, 52
4270, 52
4275, 53
4280, 53
4282, 53
4300, 54
4310, 54
4320, 54
4334, 55
4336, 55
4338, 55
4340, 56
4341, 56
4343, 56
4344, 57
4345, 57
4346, 57
4347, 58
4348, 58
4349, 63
4400, 63
4402, 63
4500, 63
4501, 64
4503, 64
4600, 64
4610, 64
4611, 65
4620, 65
4621, 65
4630, 65
4631, 65
4632, 66
4640, 66
4641, 66
5000, 66
5010, 67
5020, 67
5030, 67
6000, 67
6010, 68
6020, 70
6030, 71
6035, 71
61000, 457
61001, 457
61002, 457
61003, 457
61004, 458
61005, 458
61006, 458
61007, 458
61008, 458
61009, 459
61010, 459
61011, 459
61012, 459
61013, 460
61014, 460
61015, 460
61016, 460
61017, 460
61018, 461
61019, 461
61020, 462
61021, 462
61022, 463
61023, 463
61024, 463

61025, 464
61026, 464
61027, 464
61028, 465
61029, 465
61030, 465
61031, 465
61032, 466
61033, 466
61034, 466
61035, 466
61036, 467
61037, 467
61038, 467
61039, 467
61040, 468
61041, 468
61042, 468
61043, 468
61044, 469
61045, 469
61046, 470
61047, 470
61048, 470
61049, 470
61050, 471
61051, 471
61052, 471
61053, 471
61054, 472
61055, 472
61056, 472
61057, 472
61058, 473
61059, 473
61060, 473
61061, 473
61062, 474
61063, 474
61064, 474
61065, 474
61066, 475
61067, 475
61068, 475
61069, 475
61070, 476
61071, 476
61072, 476
61073, 477
61074, 477
61075, 477
61076, 477
61077, 478
61098, 478
61099, 478
61100, 478
61101, 479
61102, 479
61103, 479
61104, 479
61105, 480
61106, 480
61107, 480
61108, 480
61109, 481
61110, 481
61111, 481
61112, 481
61113, 482
61114, 482
61115, 482
61116, 482
61117, 483
61118, 483
61119, 483
61120, 483
61121, 484
61122, 484
61123, 484
61124, 484
61125, 485
61126, 485
61127, 485
61128, 485
61129, 486
61130, 486
61131, 486
61132, 486
61133, 487
61134, 487
61135, 487
61136, 487
61137, 488
61138, 488
61139, 488
61140, 488
61141, 489
61142, 489
61143, 489
61144, 490
61145, 490
61146, 490
61147, 490
61148, 491

61149, 491
61150, 491
61151, 492
61152, 492
61153, 492
61154, 493
61155, 493
61156, 493
61157, 493
61158, 494
61159, 494
61160, 494
61161, 494
61162, 494
61163, 494
61164, 495
61165, 495
61166, 495
61167, 495
61168, 495
61169, 495
61170, 495
61171, 495
61172, 496
61173, 496
61174, 496
61175, 496
61176, 496
61177, 497
61178, 497
61179, 497
61180, 497
61181, 497
61182, 498
61183, 498
61184, 498
61185, 498
61186, 498
61187, 499
61188, 499
61189, 499
61190, 499
61191, 500
61192, 501
61193, 501
61194, 501
61195, 501
61196, 502
61197, 502
61198, 502
61199, 502
61200, 502
61201, 503
61202, 503
61203, 503
61204, 503
61205, 504
61206, 504
61207, 504
61208, 504
61209, 505
61210, 505
61211, 505
61212, 505
61213, 506
61214, 506
61215, 506
61216, 506
61217, 506
61218, 507
61219, 507
61220, 507
61221, 507
61222, 508
61223, 508
61224, 508
61225, 508
61226, 509
61227, 509
61228, 509
61229, 509
61230, 510
61231, 510
61232, 510
61233, 510
61234, 511
61235, 511
61236, 511
61237, 511
61238, 512
61239, 512
61240, 512
61241, 512
61242, 513
61243, 513
61244, 513
61245, 513
61246, 514
61247, 514
61248, 514
61249, 514
61250, 515
61251, 515
61252, 515

61253, 515
61254, 516
61255, 516
61256, 516
61257, 516
61258, 517
61259, 517
61260, 517
61261, 518
61262, 518
61263, 518
61264, 518
61265, 519
61266, 519
61267, 519
61268, 519
61269, 520
61270, 520
61271, 520
61272, 520
61273, 521
61274, 521
61275, 521
61276, 521
61277, 522
61278, 522
61279, 522
61280, 522
61281, 523
61282, 523
61283, 523
61284, 523
61285, 524
61286, 524
61287, 524
61288, 524
61289, 525
61290, 525
61291, 525
61292, 526
61293, 526
61294, 526
61295, 526
61296, 527
61297, 527
61298, 527
61299, 527
61300, 528
61301, 528
61302, 528
61303, 528
61304, 528
61305, 529
61306, 529
61307, 529
61308, 530
61309, 530
61310, 530
61311, 530
61312, 530
61313, 531
61314, 531
61315, 531
61316, 531
61317, 531
61318, 531
61319, 532
61320, 532
61321, 532
61322, 532
61323, 532
61324, 533
61325, 533
61326, 533
61327, 533
61328, 533
61329, 533
61330, 533
61331, 534
61332, 534
61333, 534
61334, 534
61335, 534
61336, 534
61337, 534
61338, 535
61339, 535
61340, 535
61341, 535
61342, 535
61343, 535
61344, 536
61345, 536
61346, 536
61347, 536
61348, 536
61349, 537
61350, 537
61351, 537
61352, 537
61353, 537
61354, 537
61355, 537
61356, 538

61357, 538
61358, 538
61359, 538
61360, 539
61361, 539
61362, 539
61363, 539
61364, 539
61365, 539
61366, 540
61367, 540
61368, 540
61369, 540
61371, 540
61372, 540
61373, 541
61374, 541
61375, 541
61376, 541
61377, 541
61378, 542
61379, 542
61380, 542
61381, 542
61382, 542
61383, 542
61384, 543
61385, 543
61386, 543
61387, 543
61401, 543
61402, 544
61403, 544
61404, 544
61405, 544
61406, 544
61407, 545
61408, 545
61409, 545
61410, 545
61411, 545
61412, 545
61413, 545
61414, 546
61415, 546
61416, 546
61417, 546
61418, 546
61419, 546
61420, 547
61421, 547
61422, 547
61423, 547
61424, 548
61425, 548
61426, 548
61427, 549
61428, 549
61429, 549
61430, 549
61431, 550
61432, 550
61440, 551
61441, 551
61442, 551
61443, 551
61444, 551
61445, 552
61446, 552
61447, 552
61501, 552
61502, 552
61503, 553
61504, 553
61505, 553
61506, 553
61507, 553
61508, 553
61509, 554
61510, 554
61511, 554
61512, 554
61513, 554
61514, 554
61515, 555
61517, 555
61518, 555
61519, 555
61520, 555
61521, 555
61522, 556
61523, 556
61524, 556
61525, 556
61526, 556
61527, 556
61529, 557
61530, 557
61531, 557
61532, 557
61533, 557
61540, 557
61541, 558
61542, 558

61543, 558
61544, 558
61545, 558
61546, 558
61547, 559
61548, 559
61549, 559
61550, 559
61551, 559
61552, 560
61553, 560
61555, 560
61556, 560
61557, 560
61558, 561
61559, 561
61560, 561
61561, 561
61562, 561
61563, 561
61564, 562
61565, 562
61566, 562
61567, 562
61568, 562
61569, 563
61570, 563
61571, 563
61572, 563
61573, 564
61574, 564
61575, 564
61576, 564
61577, 565
61578, 565
61601, 565
61602, 565
61603, 565
61604, 566
61605, 566
61606, 566
61607, 566
61608, 566
61609, 567
61610, 567
61611, 567
61612, 567
61613, 567
61614, 568
61615, 568
61616, 568
61617, 568
61618, 569
61619, 569
61620, 569
61621, 569
61622, 570
61623, 570
61624, 570
61625, 571
61626, 571
61627, 571
61628, 571
61695, 572
61696, 572
61697, 572
61698, 572
61699, 573
61700, 573
61701, 573
61702, 573
61703, 574
61704, 574
61705, 574
61706, 574
61707, 575
61708, 575
61709, 575
61710, 575
61711, 576
61712, 576
61713, 576
61714, 576
61730, 577
61731, 577
61732, 577
61733, 577
61734, 578
61735, 578
61736, 578
61737, 578
61738, 579
61739, 579
61740, 579
61741, 579
61742, 580
61743, 580
61744, 580
61745, 580
61746, 581
61747, 581
61748, 581
61749, 581
61750, 582

61751, 582
61752, 582
61753, 582
61754, 583
61755, 583
61756, 583
61757, 583
61758, 584
61759, 584
61800, 584
61801, 584
61802, 585
61803, 585
61804, 585
61805, 585
61806, 586
61807, 586
61808, 586
61809, 586
61810, 587
61811, 587
61812, 587
61813, 587
61814, 587
61815, 588
61816, 588
61817, 588
61818, 588
61819, 589
61836, 589
61837, 589
61838, 589
61839, 590
61840, 590
61841, 590
61842, 591
61850, 591
61851, 591
61852, 591
61853, 592
61854, 592
61855, 592
61856, 592
61857, 593
61858, 593
61859, 593
61860, 593
61861, 594
61862, 594
61863, 594
61864, 594
61865, 595
61866, 595
61867, 595
61868, 595
61869, 596
61870, 596
61900, 596
61901, 596
61902, 597
61903, 597
61904, 597
61905, 597
61906, 598
61907, 598
61908, 598
61909, 598
61910, 599
61911, 599
61912, 599
61913, 599
61914, 600
61915, 600
61916, 600
61917, 600
61918, 601
61919, 601
61920, 601
61921, 602
61922, 602
61923, 602
61924, 602
61925, 603
61926, 603
61927, 603
61928, 603
61929, 604
61930, 604
61931, 604
61932, 604
61933, 605
61934, 605
61935, 605
61936, 605
61937, 606
61938, 606
61939, 606
61940, 606
61941, 607
61942, 607
61943, 607
61944, 607
61945, 608
61946, 608

61947, 608
61948, 608
61949, 609
61950, 609
61951, 609
61952, 609
61953, 610
61954, 610
61955, 610
61956, 610
61957, 611
61958, 611
61959, 611
61960, 611
61961, 612
61962, 612
61963, 612
61964, 612
61965, 613
61966, 613
61967, 613
61968, 614
61969, 614
62000, 614
62001, 614
62098, 615
62100, 615
62101, 615
62102, 615
62103, 615
62104, 615
62105, 616
62106, 616
62107, 616
62108, 616
62109, 616
62180, 617
62181, 617
62182, 617
62183, 617
62184, 617
62185, 618
62186, 618
62187, 618
62200, 618
62201, 618
62202, 619
62300, 619
62301, 619
62303, 619
62304, 619
62305, 620
62306, 620
62307, 620
62310, 620
62311, 621
62312, 621
62314, 621
62315, 621
62316, 622
62317, 622
62318, 622
62319, 622
62320, 623
62321, 623
62322, 623
62377, 623
62500, 624
62501, 624
62502, 624
62503, 624
6401, 71
6402, 72
6403, 72
6404, 72
6405, 73
6406, 73
6407, 74
6408, 74
6409, 74
6410, 75
6411, 75
6412, 75
6413, 76
6421, 76
6422, 77
6423, 77
6424, 77
6425, 78
6430, 78
6431, 79
6432, 79
6433, 79
6434, 79
6436, 80
6437, 80
6438, 80
6441, 81
6442, 81
6450, 81
6451, 82
6452, 82
6453, 82
6454, 83

6455, 83
6460, 83
6462, 83
6500, 84
6510, 84
6520, 84
6540, 84
6560, 85
6568, 85
6569, 85
6570, 85
6581, 85
6582, 85
6583, 86
6584, 86
6693, 86
6694, 86
6700, 86
6710, 87
6720, 87
6730, 87
6740, 87
7500, 88
8010, 88
8012, 88
8020, 89
8021, 89
8022, 89
8024, 89
8025, 90
8026, 90
8027, 90
8028, 90
8029, 91
8030, 91
8031, 91
8037, 91
8040, 92
8041, 92
8042, 92
8043, 93
8045, 93
8046, 93
8050, 94
8052, 94
8053, 94
8055, 94
8060, 95
8061, 96
8062, 96
8063, 96
8064, 97
8065, 97
8066, 97
8067, 97
8080, 98
8081, 98
8082, 98
8083, 98
8084, 99
8085, 99
8086, 99
8089, 99
8090, 100
8100, 100
8101, 100
8102, 101
8122, 101
8124, 101
8126, 102
8128, 103
8130, 103
9000, 104
Application "Siemens Industry Online Support", 12
Assistance produit, 12
Assistance technique, 12

C

Code Data Matrix, 13
Critères de suppression, 1329

D

Documentation mySupport, 11
Donner un avis, 10

F

Formation, 12

O

OpenSSL, 14

P

Pages Web non Siemens, 7

R

Règlement général sur la protection des données, 14

S

Siemens Industry Online Support
    Application, 12
SINUMERIK, 5

V

Version standard, 6